



IN THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE

In re application of

Pierre Andre LAURENT

U.S. Patent Application No. 10/712,303

Filed: November 14, 2003

:
:
: Confirmation No. 8869
:
: Group Art Unit: 2631
:
: Examiner:

For: SYSTEM AND METHOD FOR THE DETECTION OF PRESENCE OF A SIGNAL AND ITS SYNCHRONIZATION, FOR A FREQUENCY-HOPPING SYSTEM WORKING IN A DISTURBED ENVIRONMENT

TRANSMITTAL OF CERTIFIED PRIORITY DOCUMENT

Commissioner for Patents
P.O. Box 1450
Alexandria, VA 22313-1450

Sir:

At the time the above application was filed, priority was claimed based on the following application:

French Application No. 02 14344, filed November 15, 2002.

A copy of the priority application is enclosed.

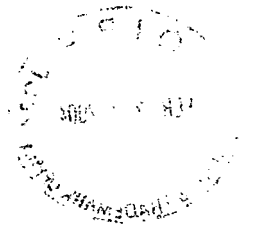
Respectfully submitted,

LOWE HAUPTMAN GILMAN & BERNER, LLP

Kenneth M. Berner

Kenneth M. Berner
Registration No. 37,093

1700 Diagonal Road, Suite 300
Alexandria, Virginia 22314
(703) 684-1111
(703) 518-5499 Facsimile
Date: February 24, 2004
KMB/JD





BREVET D'INVENTION

CERTIFICAT D'UTILITÉ - CERTIFICAT D'ADDITION

COPIE OFFICIELLE

Le Directeur général de l'Institut national de la propriété industrielle certifie que le document ci-annexé est la copie certifiée conforme d'une demande de titre de propriété industrielle déposée à l'Institut.

Fait à Paris, le 19 NOV. 2003

Pour le Directeur général de l'Institut
national de la propriété industrielle
Le Chef du Département des brevets

Martine PLANCHE

INSTITUT
NATIONAL DE
LA PROPRIÉTÉ
INDUSTRIELLE

SIEGE
26 bis, rue de Saint Petersburg
75800 PARIS cedex 08
Téléphone : 33 (0)1 53 04 53 04
Télécopie : 33 (0)1 53 04 45 23
www.inpi.fr

10

11



26 bis, rue de Saint Pétersbourg
75800 Paris Cedex 08
Téléphone : 01 53 04 53 04 Télécopie : 01 42 94 86 54

BREVET D'INVENTION CERTIFICAT D'UTILITÉ

Code de la propriété intellectuelle - Livre VI



REQUÊTE EN DÉLIVRANCE 1/2

Cet imprimé est à remplir lisiblement à l'encre noire

GB 540 W / 262859

REMISE DE PIÈCES DATE 15 NOV 2002 LIEU 75 INPI PARIS N° D'ENREGISTREMENT NATIONAL ATTRIBUÉ PAR L'INPI DATE DE DÉPÔT ATTRIBUÉE PAR L'INPI 15 NOV. 2002		Réservé à l'INPI 1 NOM ET ADRESSE DU DEMANDEUR OU DU MANDATAIRE À QUI LA CORRESPONDANCE DOIT ÊTRE ADRESSÉE Isabelle DUDOUIT THALES INTELLECTUAL PROPERTY 13, avenue du Président Salvador Allende 94117 ARCUEIL Cedex	
Vos références pour ce dossier (facultatif) 62311			
Confirmation d'un dépôt par télécopie <input type="checkbox"/> N° attribué par l'INPI à la télécopie			
2 NATURE DE LA DEMANDE		Cochez l'une des 4 cases suivantes	
Demande de brevet		<input checked="" type="checkbox"/>	
Demande de certificat d'utilité		<input type="checkbox"/>	
Demande divisionnaire		<input type="checkbox"/>	
Demande de brevet initiale N° _____ Date ____/____/____ ou demande de certificat d'utilité initiale N° _____ Date ____/____/____			
Transformation d'une demande de brevet européen Demande de brevet initiale N° _____ Date ____/____/____			
3 TITRE DE L'INVENTION (200 caractères ou espaces maximum) SYSTEME ET PROCEDE DE DETECTION DE PRESENCE ET DE SYNCHRONISATION D'UN SIGNAL POUR UN SYSTEME A SAUTS DE FREQUENCE FONCTIONNANT EN ENVIRONNEMENT PERTURBE.			
4 DÉCLARATION DE PRIORITÉ OU REQUÊTE DU BÉNÉFICE DE LA DATE DE DÉPÔT D'UNE DEMANDE ANTÉRIEURE FRANÇAISE		Pays ou organisation _____ N° _____ Date ____/____/____ Pays ou organisation _____ N° _____ Date ____/____/____ Pays ou organisation _____ N° _____ Date ____/____/____ <input type="checkbox"/> S'il y a d'autres priorités, cochez la case et utilisez l'imprimé «Suite»	
5 DEMANDEUR		<input type="checkbox"/> S'il y a d'autres demandeurs, cochez la case et utilisez l'imprimé «Suite»	
Nom ou dénomination sociale		THALES	
Prénoms			
Forme juridique		Société Anonyme	
N° SIREN		5 5 2 0 5 9 0 2 4	
Code APE-NAF			
Adresse	Rue	173, boulevard Haussmann	
	Code postal et ville	75008	PARIS
Pays		FRANCE	
Nationalité		Française	
N° de téléphone (facultatif)			
N° de télécopie (facultatif)			
Adresse électronique (facultatif)			



BREVET D'INVENTION CERTIFICAT D'UTILITÉ

REQUÊTE EN DÉLIVRANCE 2/2

REMISE DE PRELUS DATE 15 NOV 2002 LIEU 75 INPI PARIS N° D'ENREGISTREMENT NATIONAL ATTRIBUÉ PAR L'INPI 0214344		Réservé à l'INPI		DB 540 W / 260899
Vos références pour ce dossier : <i>(facultatif)</i>				
6 MANDATAIRE				
Nom		DUDOUT		
Prénom		Isabelle		
Cabinet ou Société		THALES		
N °de pouvoir permanent et/ou de lien contractuel		8325		
Adresse	Rue	13, avenue du Président Salvador Allende		
	Code postal et ville	94117	ARCUEIL Cedex	
N° de téléphone <i>(facultatif)</i>		01 41 48 45 17		
N° de télécopie <i>(facultatif)</i>		01 41 48 45 01		
Adresse électronique <i>(facultatif)</i>				
7 INVENTEUR (S)				
Les inventeurs sont les demandeurs		<input type="checkbox"/> Oui <input checked="" type="checkbox"/> Non Dans ce cas fournir une désignation d'inventeur(s) séparée		
8 RAPPORT DE RECHERCHE Uniquement pour une demande de brevet (y compris division et transformation)				
Établissement immédiat ou établissement différé		<input checked="" type="checkbox"/> <input type="checkbox"/>		
Paiement échelonné de la redevance		Paiement en trois versements, uniquement pour les personnes physiques <input type="checkbox"/> Oui <input checked="" type="checkbox"/> Non		
9 RÉDUCTION DU TAUX DES REDEVANCES Uniquement pour les personnes physiques <input type="checkbox"/> Requête pour la première fois pour cette invention <i>(joindre un avis de non-imposition)</i> <input type="checkbox"/> Requête antérieurement à ce dépôt <i>(joindre une copie de la décision d'admission pour cette invention ou indiquer sa référence) :</i>				
Si vous avez utilisé l'imprimé «Suite», indiquez le nombre de pages jointes				
10 SIGNATURE DU DEMANDEUR OU DU MANDATAIRE (Nom et qualité du signataire) Isabelle DUDOUT			VISA DE LA PRÉFECTURE OU DE L'INPI 	

La loi n°78-17 du 6 janvier 1978 relative à l'informatique, aux fichiers et aux libertés s'applique aux réponses faites à ce formulaire. Elle garantit un droit d'accès et de rectification pour les données vous concernant auprès de l'INPI.

L'invention concerne un système et un procédé de détection de présence et de synchronisation d'un signal notamment pour un système à sauts de fréquence fonctionnant dans un environnement perturbé.

L'invention s'applique notamment aux systèmes à sauts de fréquence qui fonctionnent à des rapports signal/bruit très faibles (typiquement ceux qui emploient les satellites artificiels à titre de relais) et, pour ces systèmes, à la fonction d'acquisition qui consiste, pour un participant entrant dans le réseau – donc non synchronisé – à détecter la présence de signaux connus émis à des instants et des fréquences connus.

10

Les systèmes de télécommunication protégés actuels mettent en œuvre un procédé d'étalement de spectre qui consiste à utiliser pour la transmission une bande d'émission très largement supérieure à celle qui serait strictement nécessaire pour transmettre les données utiles.

15

Deux systèmes principaux existent :

- L'étalement de spectre par élargissement de la bande généralement obtenu en sur-modulant le signal d'origine par une séquence pseudo aléatoire synchrone avec les données et ayant un débit voisin de la largeur totale de bande occupée,
- 20 • L'étalement de spectre par sauts de fréquence (FH – frequency hopping ou EVF Evasion de Fréquence) qui consiste à émettre le signal par « paliers » de durée fixe, et en changeant de fréquence de manière pseudo aléatoire dans toute la bande occupée.

Dans la présente description le terme « pseudo aléatoire » signifie
25 « aléatoire pour un intrus », et « parfaitement connu » pour un participant au système qui dispose du dispositif de génération d'aléas ad hoc, ainsi qu'une « clef » et de « l'heure » commune à tous les participants.

La figure 1 représente le principe d'un système à sauts de fréquence où la bande occupée est limitée par deux fréquences extrêmes F_1 et F_2 devant fonctionner à des rapports signaux/bruits très faibles (typiquement ceux qui emploient des satellites artificiels à titre de relais) et pour ces systèmes, à la fonction d'acquisition qui consiste, pour un participant entrant dans le réseau – donc non synchronisé – à détecter la présence de signaux connus émis à des instants et des fréquences connus.

Chaque palier comporte N éléments porteurs d'information ou non appelés symboles, précédés (ou suivis, peu importe) d'un temps de garde destiné à la fois à minimiser les interférences entre utilisateurs approximativement synchronisés et à laisser au récepteur le temps de se "stabiliser" à chaque nouvelle fréquence (contrôle de gain, temps de positionnement du synthétiseur de fréquences, traînage des filtres, ...).

Afin de pouvoir effectuer la synchronisation initiale, comme il a été dit plus haut, des paliers connus (i.e. dont les N symboles sont connus en totalité ou en partie) sont émis suivant une loi connue, tandis que la majorité des autres ne comportent (quasiment) que des symboles inconnus (information utile), comme représenté sur la figure 2.

On a supposé ici - pour simplifier l'exposé - que le temps était divisé en motifs de base de durée constante, chaque motif ne comportant qu'un palier de référence disposé à une position connue à l'avance.

La figure 3 représente l'action du récepteur pendant la phase de recherche, c'est-à-dire lorsqu'il ne connaît pas encore le "temps de référence" du système auquel il veut avoir accès.

Deux situations sont représentées sur cette figure, correspondant respectivement aux deux cas suivants :

1 le récepteur dispose déjà d'une excellente estimation de l'heure du système (bandes grisées en haut): il se contente alors de veiller pendant une durée égale à un motif de base sur les fréquences où se trouvent les paliers de référence. Ainsi, si les conditions s'y prêtent, il finira tôt ou tard par

détecter à la fois la présence et la position précise des dits paliers, dont il déduira le recalage temporel qu'il doit effectuer.

Si, au bout d'un certain temps, il n'a rien détecté, il avancera ou retardera son horloge d'une quantité déduite de la durée du motif de base, et
5 effectuera une autre tentative de détection.

2 le récepteur ne dispose que d'une estimation assez imprécise de l'heure du système (bandes grisées du bas): il effectuera alors sa veille sur une durée multiple de la durée du motif de base, le facteur multiplicatif étant d'autant plus grand que son incertitude temporelle est plus élevée. La
10 fréquence de veille utilisée à chaque fois sera logiquement celle du palier de référence qui devrait être, en principe, dans le motif de base situé au milieu de la durée de veille. Pour le reste, on procède de la même façon que dans le cas 1.

Lorsque le rapport signal/bruit est suffisant ou la probabilité de
15 brouillage pas trop élevée (pour simplifier) le récepteur utilise un système de détection de présence tel que décrit sur la figure 4.

Un générateur de pseudo aléas délivre, en fonction de l'heure locale du récepteur le numéro de la fréquence de veille à utiliser ainsi qu'un train binaire à partir duquel on reconstitue la partie connue du signal attendu
20 sur le palier de référence que l'on espère détecter, la partie inconnue étant mise à zéro.

Après une forme quelconque de régulation de niveau dépendant des caractéristiques du système et/ou de la structure choisie pour le récepteur, le signal reçu est comparé au signal attendu dans un dispositif
25 appelé "corrélateur" (équivalent à un filtre "adapté" aux signaux de référence) et dont la sortie est maximale lorsque:

- le signal reçu comporte bien les bons symboles de référence aux positions attendues,
- le signal reçu est parfaitement "calé" dans le corrélateur, i.e. chaque
30 symbole de référence reçu est "en face" du symbole de référence attendu.

En effet, si S est le signal reçu et R la référence, la sortie du corrélateur à l'instant t est donnée par:

$$\text{Corr}(t) = \sum_n S_{t+nT} R_n^*$$

où T est l'intervalle entre deux symboles de référence.

- 5 Si l'on ignore les échantillons qui ne sont pas des références, le signal reçu peut se mettre sous la forme:

$$S_{t_0+kT} = GR_k + B_k$$

où G est un gain complexe et B du bruit complexe.

La sortie du corrélateur à l'instant t_0 est alors donnée par:

10
$$\text{Corr}(t_0) = \sum_n (GR_n^* + B_n) R_n^*$$

soit encore:

$$\text{Corr}(t_0) = G \sum_n |R_n|^2 + \sum_n B_k R_n^*$$

c'est-à-dire G fois la somme des carrés des modules des symboles de référence additionnée d'un bruit aléatoire.

- 15 On montre que, statistiquement, $\text{Corr}(t_0)$ est le maximum de la sortie du corrélateur.

Accessoirement, on montre aussi que si le décalage en fréquence du signal reçu par rapport à la fréquence nominale est un peu trop élevé, le niveau de corrélation décroît rapidement et rend la détection impossible.

- 20 Une solution simple consiste alors à considérer non pas le signal directement reçu, mais le signal après une démodulation différentielle, de la forme

$$S_t^d = S_t S_{t-T}^*$$

- la corrélation se faisant en remplaçant les références originales
25 par des références "différentielles", à savoir:

$$R_n^d = R_n R_{n-1}^*$$

Ainsi, si le décalage en fréquence du signal est df , on montre facilement que la sortie du démodulateur différentiel devient :

$$S_t^d = S_t S_{t-T}^* = S_t S_{t-T}^* e^{-j 2 \pi df T} = e^{-j 2 \pi df T} S_t^d$$

ce qui revient à une simple rotation de phase ne dépendant que du décalage en fréquence.

Un seuil fixe ou ajustable est mis sur la sortie du corrélateur. Si ce
 5 seuil est dépassé, le récepteur déclare qu'il a "acquis" la référence et note l'heure du dépassement dont il déduira le recalage temporel à effectuer.

La figure 5 schématise un exemple de réalisation selon l'art antérieur.

Le récepteur tente de recombinaison les sorties du corrélateur
 10 récoltées pendant toute (ou presque) la durée de la veille sur les fréquences $F(1), F(2), \dots, F(M)$. Noter qu'il s'agit des sorties brutes du corrélateur, et que le seuil de détection mentionné plus haut n'est pas utilisé.

Sachant que, sur chacune de ces fréquences, et si le décalage temporel du récepteur n'est pas trop élevé, le palier de référence doit arriver,
 15 à un retard constant inconnu près, aux instants $T(1), T(2), \dots, T(M)$, le récepteur procède donc après la veille sur la dernière fréquence (M) de la façon suivante :

- il effectue une sommation point à point des sorties des M mémoires, chacune retardée de la quantité adéquate (les lignes à retard ne sont pas
 20 "physiquement" indispensables: elles peuvent être remplacées par des décalages appropriés dans les adresses de lecture en mémoire),
- il réalise une comparaison de toutes les sommes obtenues à un seuil fixe ou variable pour détecter la présence du signal, ainsi que son décalage temporel.

25 Ce mode de réalisation est fort coûteux en termes de mémoire, surtout si le produit de la cadence d'échantillonnage (proportionnelle à la vitesse de modulation, de la durée de veille (proportionnelle à l'incertitude temporelle) et du nombre de fréquences à veiller (d'autant plus important que les conditions de réception sont plus sévères) est important (plusieurs
 30 dizaines ou centaines de milliers).

Qui plus est, pour de forts décalages Doppler, on est obligé, même en adoptant en entrée un schéma de démodulation différentielle comme évoqué plus haut, d'utiliser plusieurs dispositifs identiques à celui-ci, chacun correspondant à une plage de décalages en fréquence donnée
5 ("case Doppler"), l'ensemble des dispositifs couvrant toute la plage des décalages Doppler auxquels le système doit faire face.

La figure 6 représente une variante du système décrit à la figure 5, nécessitant M fois moins de mémoire, dans laquelle un traitement est réalisé en continu sur chaque fréquence de veille :

- 10 ◦ sur la première fréquence de veille, on se contente de stocker directement le signal issu du corrélateur;
- sur les fréquences suivantes, on additionne la sortie du corrélateur retardée de la quantité adéquate aux corrélations déjà mémorisées;
- sur la dernière fréquence, la sortie de l'accumulateur est comparée à un
15 seuil pour la détection de présence.

Comme certaines des différences de retards $T(m) - T(1)$ (avec $m = 2...M$) peuvent être négatives, et si les paliers de référence peuvent être situés n'importe où dans le motif de base, la mémoire de stockage des corrélations sur la fréquence $F1$ doit être élargie pour contenir tous les
20 échantillons correspondant à un motif de base, ou bien, symétriquement, si la taille de cette mémoire n'est pas modifiée, la plage d'incertitude temporelle dans laquelle on pourra détecter "à coup sûr" les M paliers de référence est réduite de la durée d'un motif de base.

Toutefois ce mode de réalisation n'évite pas la nécessité
25 éventuelle de couvrir plusieurs cases Doppler donc, de réaliser le système à plusieurs exemplaires, chacun étant affecté à une case Doppler.

Le système et le procédé selon l'invention reposent sur une nouvelle approche du traitement des signaux.

Il s'applique notamment pour des systèmes où les conditions de
30 réception sont particulièrement défavorables (faible rapport signal/bruit, très fort décalage Doppler) où l'acquisition par détection d'un palier de référence

unique est peu probable et où il faut donc détecter simultanément plusieurs paliers pour obtenir le niveau de performances requis.

L'invention concerne un procédé de détection et de synchronisation d'un signal dans un système à sauts de fréquence. Il est
5 caractérisé en ce qu'il comporte au moins les étapes suivantes :

- pour chaque fréquence $F(1) \dots F(M)$, sélectionner les K échantillons correspondant aux plus grandes valeurs du signal, repérés chacun par une amplitude et une position corrigée d'un retard connu ($T(1) \dots T(M)$),
- combiner pour une position donnée les M plus grandes valeurs
10 sélectionnées parmi K sur chaque fréquence ayant la dite position, et conserver la plus grande valeur combinée et la position correspondante,
- comparer la plus grande valeur combinée à une valeur seuil, si elle est supérieure à cette valeur seuil, alors décréter la détection du signal.

Le procédé peut comporter une étape de limitation du niveau
15 d'amplitude du signal reçu S , comportant les étapes suivantes :

- corrélér le signal reçu avec un signal de référence R ,
- pour chaque fréquence $F(1) \dots F(M)$, mémoriser les K plus grandes valeurs du signal et leur position corrigée d'un retard connu $T(1) \dots T(M)$,
- sommer pour une position temporelle donnée les K plus grandes valeurs
20 sélectionnées ayant cette position et conserver la plus grande somme,
- comparer cette plus grande somme à une valeur seuil, si elle est supérieure à cette valeur seuil, alors décréter la détection du signal.

L'invention concerne aussi un dispositif de détection et de synchronisation d'un signal dans un système à sauts de fréquence
25 caractérisé en ce qu'il comporte au moins les éléments suivants :

- plusieurs dispositifs de mémorisation $6i0$, où i est l'indice de la fréquence concernée, les dispositifs étant adaptés à mémoriser les K plus grandes valeurs pour une fréquence donnée ainsi que leur position,
- un dispositif de combinaison permettant de combiner, position par
30 position, les K plus grandes valeurs pour toutes les valeurs de fréquence et de conserver la plus grande valeur,

- un comparateur recevant d'une part la valeur d'un seuil à respecter et d'autre part la plus grande valeur.

L'objet de la présente invention présente par exemple les avantages suivants :

- 5 ◦ une structure de système d'acquisition nécessitant le moins de puissance de calcul et le moins de mémoire possible, au prix d'une dégradation des performances aussi faible que possible par rapport au dispositif théorique optimal,
- selon une variante de réalisation, le système de régulation d'entrée est
10 incorporé au dispositif, sachant que, dans les applications visées (de plus en plus dans l'avenir), la partie amont du récepteur est (au moins partiellement) réalisée sous forme numérique et que le signal d'entrée n'est que grossièrement régulé, par exemple juste pour éviter des saturations dans les étages intermédiaires,
- 15 ◦ un système de régulation le plus simple et le plus efficace possible.

D'autres caractéristiques et avantages de la présente invention apparaîtront mieux à la lecture de la description donnée à titre illustratif et nullement limitatif annexé des figures qui représentent :

- Les figures 1 à 4 des schémas des principes d'émission et de
20 synchronisation selon l'art antérieur,
- Les figures 5 et 6 deux exemples d'architecture de système selon l'art antérieur,
- La figure 7 un exemple d'architecture d'un système selon l'invention,
- Les figures 8 à 16 des exemples détaillés des différents éléments
25 constituant le système de la figure 7.

Afin de mieux faire comprendre le principe mis en œuvre dans la présente invention, la description qui suit donnée à titre illustratif et nullement limitatif concerne un système travaillant dans des conditions de réception
30 particulièrement défavorables (faible rapport signal/bruit, très fort décalage Doppler), où l'acquisition par détection d'un palier de référence unique est

hautement improbable dans les pires conditions d'exploitation et où il faut donc détecter simultanément plusieurs paliers pour obtenir le niveau de performances requis.

La figure 7 représente un exemple d'architecture d'un système permettant la synchronisation initiale d'un signal pour un rapport S/B faible et/ou en présence de brouilleurs, avec un fort décalage en fréquence inconnu.

Globalement le système comporte par exemple un dispositif 100, ou limiteur doux adapté à contrôler le niveau du signal S reçu par un récepteur du système, un dispositif 200 d'estimation de l'énergie du signal, un démodulateur différentiel 300 recevant le signal et générant un signal différentiel à un corrélateur à « cases Doppler » 400 qui reçoit aussi un signal de référence R, un dispositif de normalisation 500 du signal S_c issu du corrélateur en fonction de l'énergie estimée, plusieurs dispositifs de mémorisation $6i0$, où i est l'indice de la fréquence concernée, un sommateur 700 et un comparateur 800 recevant d'une part la valeur d'un seuil à respecter et d'autre part le signal issu du sommateur. Ces différents éléments sont détaillés plus loin dans la description.

Les différents éléments du système fonctionnent de la manière décrite ci-après :

Le signal d'entrée S qui peut avoir une forte dynamique traverse d'abord le limiteur "doux" 100 dont l'effet est équivalent à un contrôle automatique de gain (CAG) ultrarapide qui préserve la linéarité de la réception.

En cela, il est préféré à un limiteur "dur" dont l'effet (bénéfique) est de donner au signal complexe de sortie un module constant mais qui a l'inconvénient, pour des rapports S/B inférieurs à l'unité (ce qui est le cas ici) de dégrader légèrement le rapport S/B de sortie (une fraction de dB de trop ...).

La sortie du limiteur doux fait l'objet par exemple d'une estimation permanente et glissante de l'énergie du signal qui sera contenu dans le corrélateur grâce au dispositif 200.

Compte tenu de l'importance des décalages Doppler considérés,
5 un démodulateur différentiel 300 utilise les échantillons du signal de sortie du limiteur doux pour générer le signal différentiel, représenté par ses deux composantes ReDem (partie réelle) et ImDem (partie imaginaire).

La sortie du démodulateur différentiel représente l'entrée du corrélateur "à cases Doppler" 400, corrélateur conçu pour travailler avec un
10 signal de référence réel (généralement, série de +1 et -1).

La sortie du corrélateur est renormalisée par le système 500 en fonction de l'énergie du signal présent dans le corrélateur et calculée en permanence par le dispositif 200 déjà évoqué.

Pour chacune des fréquences de veille $F(1) \dots F(M)$, le procédé
15 garde en mémoire uniquement les K plus grandes valeurs de sortie, valeurs où le pic de corrélation est le plus susceptible d'apparaître, ainsi que leurs positions corrigées de la position théorique du palier de référence $T(1) \dots T(M)$ dans les dispositifs de mémorisation numérotés 610, 620, ... , 6M0.

A la fin de la phase d'acquisition, le système 700 se charge de
20 faire la somme des amplitudes stockées dont les positions (corrigées) sont identiques et mémorise la valeur de la plus grande somme et la position correspondante.

Finalement, le comparateur 800 compare à un seuil fixe la plus grande somme et décide de la présence du signal si celle-ci a dépassé le
25 seuil.

La figure 8 représente un exemple détaillé de réalisation du dispositif 100 dénommé « limiteur doux ». L'idée est de conserver l'énergie moyenne dans une plage de valeurs $[E_{min}, E_{max}]$ donnée.

Son principe est d'abord d'évaluer l'énergie du signal complexe
30 reçu par le récepteur contenu dans une ligne à retard 101 correspondant à une fenêtre de $\pm P$ échantillons de part et d'autre de l'échantillon central et

incluant l'échantillon courant. Ceci se fait grâce à un accumulateur 102 auquel on additionne le carré du module (104) de l'échantillon du signal le plus récent et on soustrait celui de l'échantillon le plus ancien (103). La sortie de l'accumulateur 102 est toujours exacte, grâce à la remise à zéro initiale de
 5 l'accumulateur et de la ligne à retard et au fait que l'on travaille sur des nombres entiers.

La sortie de l'accumulateur est ensuite fournie à une logique de calcul de décalage 105 qui applique au décaleur 106 un décalage tel que la sortie de l'accumulateur soit la plus proche possible d'une valeur de consigne
 10 donnée. Cette valeur dépend de la mise en œuvre matérielle envisagée.

Le décaleur 106 fournit en sortie un signal complexe limité de façon douce ou, si l'on préfère, dont le niveau est régulé par un CAG "quasi-instantané".

Noter qu'en présence d'un signal de niveau constant en entrée, le
 15 niveau (constant) de sortie peut varier d'un facteur 2 selon les valeurs prises par le niveau d'entrée.

Afin de limiter le niveau de signal, le procédé considère par exemple une tranche ou plage de signal qui représente statistiquement une valeur d'énergie représentative de l'énergie du signal reçu par le récepteur.

- 20
- Soit E_t la valeur d'énergie du signal pour un instant t donné,
 - Soit G un gain à appliquer à E_t ,
 - Soit g un gain à appliquer sur l'échantillon à traiter,

25

Si le produit $G E_t$ est supérieur ou égal à E_{\max} ,
 Alors diviser le gain G par n^2 , et le gain g par n ,

Sinon

Si le produit $G E_t$ est inférieure ou égale à E_{\min} ,

Alors multiplier le gain G par n^2 , et le gain g par n

Sinon

30 la valeur E_t est comprise entre E_{\min} et E_{\max} , et il n'y a pas lieu de modifier les gains G et g .

L'échantillon central constituant la sortie du « limiteur doux » sera à multiplier par le gain g , que g ait été modifié ou non.

Les valeurs de E_{\min} et E_{\max} sont ajustées en fonction des possibilités du matériel, c'est-à-dire les valeurs à ne pas dépasser dans les
5 traitements qui suivent.

Elles sont aussi choisies de telle sorte que, si la puissance moyenne du signal d'entrée est (statistiquement) constante, les modifications des gains g et G soient le moins fréquentes possible.

Dans le cas d'une mise en oeuvre en "virgule fixe" (utilisant des
10 nombres entiers), la valeur de n sera de préférence égale à 2, sachant qu'une multiplication ou une division par 2 se traduisent par un simple décalage à gauche ou à droite.

La figure 9 représente un exemple de dispositif d'estimation glissante de l'énergie du signal.

15 Son principe est similaire à la partie "estimation de puissance" du limiteur doux représenté à la figure 8, et s'applique au signal complexe « limité doux » ou « soft » issu du limiteur doux.

Après remise à zéro d'une ligne à retard à N points 201 et d'un accumulateur 202, le carré du module des échantillons de signal les plus
20 anciens (203) est soustrait de l'accumulateur et celui des plus récents (204) est additionné.

Cette ligne à retard est dimensionnée de telle sorte qu'elle contient à chaque instant l'intégralité des échantillons qui participent aux corrélations (cases Doppler).

25 Une variante simple (non figurée ici pour des raisons de simplification) consiste à stocker dans la ligne à retard les carrés des modules eux-mêmes et à additionner à l'accumulateur le carré de module entrant dans la ligne à retard et soustraire le carré de module sortant. Ceci économise l'élément 203 par exemple.

30 La figure 10 schématise un exemple de démodulateur différentiel.

Une ligne à retard 301 réalise un retard égal à l'écart temporel entre deux références successives. Un "conjugateur" 302 et un multiplieur complexe 303 se chargent de délivrer séparément la partie réelle (ReDem) et la partie imaginaire (ImDem) du signal démodulé différentiellement qui
 5 vont être recombinaées avant corrélation avec un signal de référence R.

La figure 11 est un premier exemple détaillé d'un corrélateur à cases Doppler avec 3 cases Doppler.

Par exemple, pour 3 cases Doppler, dont celle du milieu centrée sur la fréquence nominale, un dispositif 401 calcule $\text{comp}((\text{ReDem} + j \text{ImDem}) \exp(+j \text{teta}))$, le dispositif 402 $\text{comp}(\text{ReDem} + j \text{ImDem})$ et le
 10 dispositif 403 $\text{comp}((\text{ReDem} + j \text{ImDem}) \exp(-j \text{teta}))$ où :

- l'angle teta correspond à la rotation de phase entre deux symboles de référence pour la case Doppler considérée,
- **comp(x)** désigne une fonction dépendant du système, et donnant un
 15 nombre réel pouvant être selon le cas la partie réelle, la partie imaginaire, ou une autre fonction de la quantité x, fonction choisie pour que la corrélation puisse être obtenue par une suite de multiplications par ± 1 .

Les corrélations sur les trois cases Doppler sont effectuées par des corrélateurs 404, 405 et 406 de la manière suivante par exemple :

- 20 ◦ si le nombre de case Doppler vaut 1, un seul corrélateur est nécessaire.
- s'il vaut 2, deux corrélateurs sont nécessaires.
- s'il est supérieur ou égal à 3, la variante ci-dessous (figure 12) montre comment on peut n'utiliser que deux corrélateurs dans tous les cas.

La figure 12 représente un deuxième exemple détaillé d'un
 25 corrélateur « à cases Doppler »

En effet, la corrélation étant une opération linéaire, on peut n'effectuer que les corrélations que sur les signaux ReDem et ImDem au moyen des corrélateurs 401b et 402b, et en recombinaer les sorties au moyen des dispositifs 403b, 404b et 405b (toujours dans le cas de trois cases
 30 doppler) qui effectuent des opérations similaires à celles des dispositifs 401, 402 et 403 précités.

La figure 13 décrit un exemple de dispositif permettant de normaliser la sortie des corrélateurs.

Les éléments 501 et 502 servent à trouver le décalage qui permet de transformer l'estimation glissante de l'énergie du signal participant à la
5 corrélation en une adresse valide dans la table d'inverses 503.

La sortie du i -ème corrélateur, non normalisée, est multipliée dans un dispositif adapté 504 par la sortie de la table, et subit un décalage par le décaleur 505 qui permet de restituer la valeur (approchée) que l'on aurait obtenue par une vraie division, à savoir la sortie du i -ème corrélateur
10 normalisée.

La figure 14 représente un exemple de dispositif permettant de mémoriser les K plus grandes valeurs sur $F(m)$. On mémorise les couples (amplitudes et positions $-T(m)$).

Pour la fréquence de veille de rang m , la mémoire 6m1 contient
15 les paires amplitude + position temporelle des K plus grandes corrélations apparues jusqu'alors. La mémoire 6m2 contient l'amplitude de la corrélation la plus faible contenue dans la mémoire 6m1, ainsi que son adresse dans cette mémoire.

Lorsqu'une nouvelle valeur de corrélation normalisée apparaît, on
20 la compare grâce au comparateur 6m3 à la valeur minimale retenue jusque là :

- si elle est inférieure à la valeur minimale, rien ne se passe,
- si elle est supérieure à la valeur minimale, la nouvelle corrélation remplace l'ancienne plus petite (i.e. on la stocke ainsi que sa position corrigée à son adresse) et un système 6m5 se charge de repérer parmi
25 les K couples contenus dans la mémoire 6m1 celui dont l'amplitude est la plus faible, et d'en transférer l'adresse et l'amplitude dans la mémoire 6m2.

L'ensemble est sous le contrôle d'une logique de commande 6m4
30 qui se charge en outre d'initialiser le système au début de la recherche.

La figure 15 représente une variante de la figure 14.

Cette fois-ci, une mémoire 6m1b contient les paires amplitude + position systématiquement rangées dans l'ordre des amplitudes croissantes.

La valeur $a(0)$ représente l'amplitude stockée à l'adresse 0, qui est la plus petite de toutes.

5 Si le comparateur 6m2b détecte que la sortie courante du corrélateur concerné est supérieure à $a(0)$, le système 6m3b se charge de modifier le contenu de la mémoire 6m1b de telle sorte que la nouvelle amplitude soit rangée à la bonne place, étant entendu que l'amplitude a_0 (et la position correspondante) aura été éliminée. Ces opérations sont
10 effectuées sous le contrôle de la logique de commande 6m4b qui se charge entre autre des initialisations.

Dans cette deuxième façon de procéder, il n'y a en moyenne que (approximativement) $K/2$ comparaisons à effectuer pour affecter la bonne place à la nouvelle corrélation, au lieu de K (environ) dans la première. Mais,
15 il faut ensuite en moyenne décaler d'une adresse vers le haut ou vers le bas les paires amplitude + position situées d'un côté ou de l'autre de la nouvelle corrélation.

La figure 16 décrit un exemple de système de sommation finale des différentes « plus grandes valeurs retenues ».

20 Le système de sommation finale ci-dessous montre sous forme d'organigramme le procédé qui permet, à partir du contenu des mémoires du dispositif 600, de décider de l'absence ou de la présence des paliers de référence sur les M fréquences.

Au départ, par commodité, on réarrange (701) dans les mémoires
25 les paires amplitude + position dans l'ordre croissant des positions. Ceci peut être fait très rapidement par des algorithmes de type "Quick-Sort" qui sont au rangement simple ("tri à bulles" ou "Bubble Sort") ce que la FFT (Fast Fourier Transform) est à la DFT (Discrete Fourier Transform) et qui sont connus de l'Homme du métier.

30 L'avantage est que, si l'on trouve dans la mémoire une adresse A correspondant à une valeur de position donnée, on est sûr que l'adresse où

l'on trouvera une position supérieure sera à une adresse supérieure à A (la recherche commencera donc à l'adresse A + 1, au lieu de 0).

On initialise ensuite à zéro la valeur de la "corrélation MAX" (702).

Pour chaque fréquence (703) et pour toutes les positions
 5 mémorisées pour cette fréquence (704), on additionne les amplitudes correspondant à la même position à cette fréquence (étape 705) et dans les suivantes.

Si la somme obtenue est supérieure à la "corrélation MAX" (707),
 on identifie la "corrélation MAX" à la somme et la position du maximum ("pos
 10 MAX") à la position examinée (708).

La valeur de sortie finale est la valeur de "corrélation MAX",
 accompagnée de "pos MAX". C'est elle qui est comparée au seuil fixe dans
 le comparateur 800 pour décider si oui ou non le signal (les références) était
 présent et, si oui, à quelle position temporelle.

15

Dans les différentes variantes exposées ci-dessus, la mise en œuvre matérielle peut être réalisée de la manière suivante :

- Pour faire une division par n, très coûteuse en puissance de calcul, on multipliera par exemple l'entier le plus proche de $2^k/n$ (pré-calculé et mis
 20 dans une table), et on divisera ensuite par 2^k , ce qui se fait simplement par un décalage à droite de k positions,
- Les calculs sont effectués par exemple sur des nombres en « virgule fixe » (nombres entiers ou fractionnaires) et, moyennant certaines précautions, donnent toujours un résultat exact,
- 25 ◦ Dans la mesure du possible, on privilégiera les multiplications ou les divisions par des puissances de 2 (décalages à gauche ou à droite) au détriment d'autres valeurs, ce qui évite de calculer les dites autres valeurs,
- La majorité des échantillons de sortie du (ou des corrélateurs) consiste en
 30 échantillons de « bruit » sans intérêt et ne participent en rien à la détection de présence. On cherchera donc à garder uniquement les

échantillons de corrélation « dignes d'intérêt » afin d'économiser la mémoire.

REVENDECATIONS

- 1 - Procédé de détection et de synchronisation d'un signal dans un système à sauts de fréquence caractérisé en ce qu'il comporte au moins les étapes
- 5 suivantes :
- pour chaque fréquence $F(1)...F(M)$, sélectionner les K échantillons correspondant aux plus grandes valeurs du signal,
 - combiner pour une position donnée les M plus grandes valeurs sélectionnées parmi K sur chaque fréquence ayant la dite position, et

10 conserver la plus grande valeur combinée et la position correspondante,

 - comparer la plus grande valeur combinée à une valeur seuil, et si elle est supérieure à cette valeur seuil, alors décréter la détection du signal.
- 2 – Procédé selon la revendication 1 caractérisé en ce qu'il comporte au
- 15 moins les étapes suivantes :
- limiter le niveau d'amplitude du signal reçu S ,
 - corrélér le signal reçu avec un signal de référence R ,
 - pour chaque fréquence $F(1)...F(M)$ mémoriser les K plus grandes valeurs du signal et leur position corrigée d'un retard connu $T(1)...T(M)$,

20 ◦ sommer pour une position temporelle donnée les K plus grandes valeurs sélectionnées ayant cette position et conserver la plus grande somme,

 - comparer cette plus grande somme à une valeur seuil, et si elle est supérieure à cette valeur seuil, alors décréter la détection du signal.
- 25 3 – Procédé selon la revendication 2 caractérisé en ce que l'étape de limitation du niveau de signal comporte au moins les étapes suivantes :
- utiliser une fenêtre glissante pour sélectionner une tranche (zone) de signal,
 - estimer l'énergie du signal sur cette tranche,

- faire varier le gain appliqué au signal de telle sorte qu'en fine, son énergie à court terme reste pendant la majorité du temps dans un intervalle fixe donné.
- 5 4 – Procédé selon la revendication 3 caractérisé en ce que l'on utilise une ligne à retard ou une mémoire circulaire comme fenêtre glissante.
- 5 – Procédé selon l'une des revendications précédentes caractérisé en ce que, pour une fréquence de veille de rang m , connaissant les paires
- 10 amplitudes et position des K plus grandes valeurs apparues,
- si la nouvelle valeur corrélée est supérieure à la valeur minimale retenue jusqu'alors,
 - on remplace l'ancienne valeur minimale par la nouvelle valeur corrélée,
 - 15 ◦ on recherche parmi les K couples celui dont l'amplitude est la plus faible et
 - on mémorise ses paramètres (amplitude, position corrigée).
- 20 6 – Procédé selon l'une des revendications 1 à 5 caractérisé en ce que l'on compare la nouvelle valeur corrélée aux différentes amplitudes mémorisées dans un ordre d'amplitude croissante, et dès que cette nouvelle valeur est supérieure à une des amplitudes, on range la nouvelle valeur corrélée ainsi que sa position corrigée .
- 25 7 – Procédé selon l'une des revendications 1 à 6 caractérisé en ce que l'étape de combinaison comporte les étapes suivantes :
- initialiser à 0 une valeur « corrélation MAX »,
 - pour chaque fréquence $F(m)$ et pour toutes les positions mémorisées
- 30 pour cette fréquence, additionner les amplitudes correspondant à la même position à cette fréquence et dans les suivantes,

- si la somme obtenue est supérieure à la valeur « corrélation MAX », identifier la valeur « corrélation MAX » à la somme et la position du maximum « pos MAX » à la position examinée,
 - sélectionner la valeur finale comme étant la valeur de « corrélation MAX »
- 5 accompagnée de « pos MAX », afin de déterminer la détection du signal.

8 - Dispositif de détection et de synchronisation d'un signal dans un système à sauts de fréquence caractérisé en ce qu'il comporte au moins les éléments suivants :

- 10 ◦ plusieurs dispositifs de mémorisation 6i0, où i est l'indice de la fréquence concernée, les dispositifs étant adaptés à mémoriser les K plus grandes valeurs pour une fréquence donnée ainsi que leur position,
- un dispositif de combinaison 700 permettant de combiner, position par position, les K plus grandes valeurs pour toutes les valeurs de fréquence
- 15 et de conserver la plus grande valeur,
- un comparateur 800 recevant d'une part la valeur d'un seuil à respecter et d'autre part la plus grande valeur.

9 – Dispositif selon la revendication 8 caractérisé en ce que le dispositif de

20 combinaison est un sommateur.

10 – Dispositif selon l'une des revendications 8 et 9 caractérisé en ce qu'il comporte un limiteur doux (100) adapté à contrôler le niveau du signal et un corrélateur (400) qui reçoit aussi un signal de référence R.

FIG.1

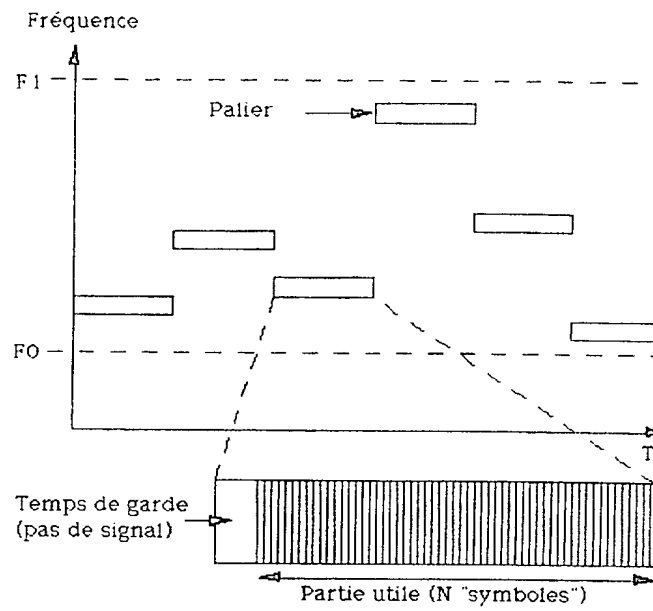
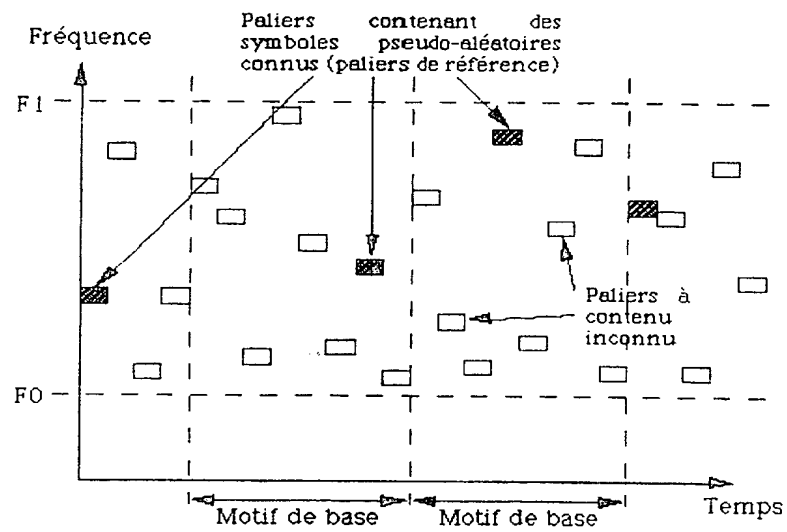


FIG.2



1/9

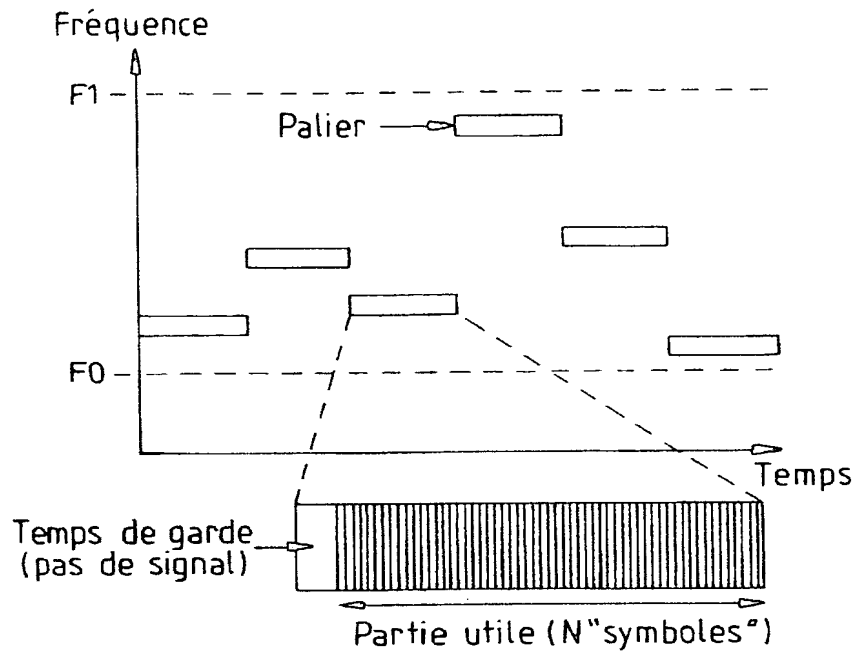


FIG.1

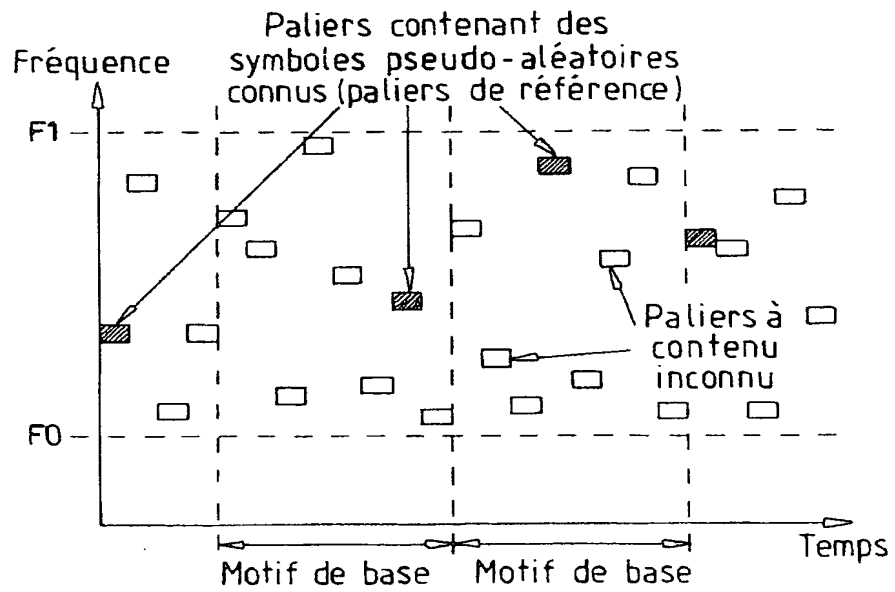


FIG.2

2/9

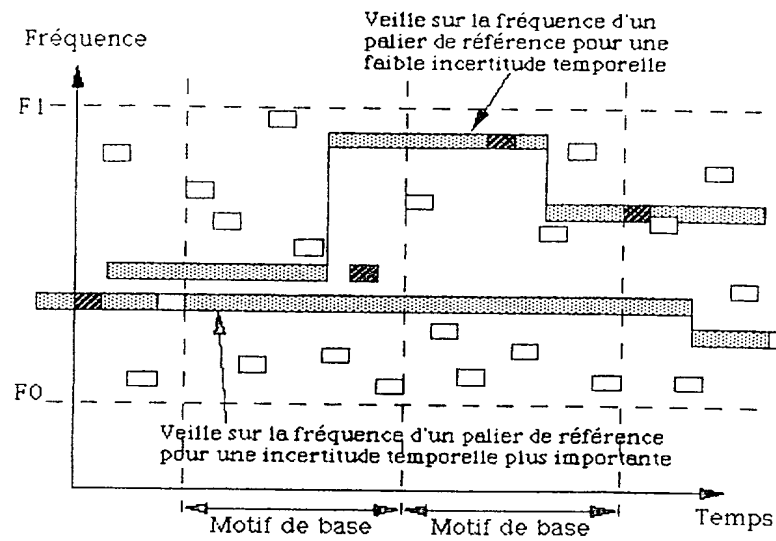


FIG.3

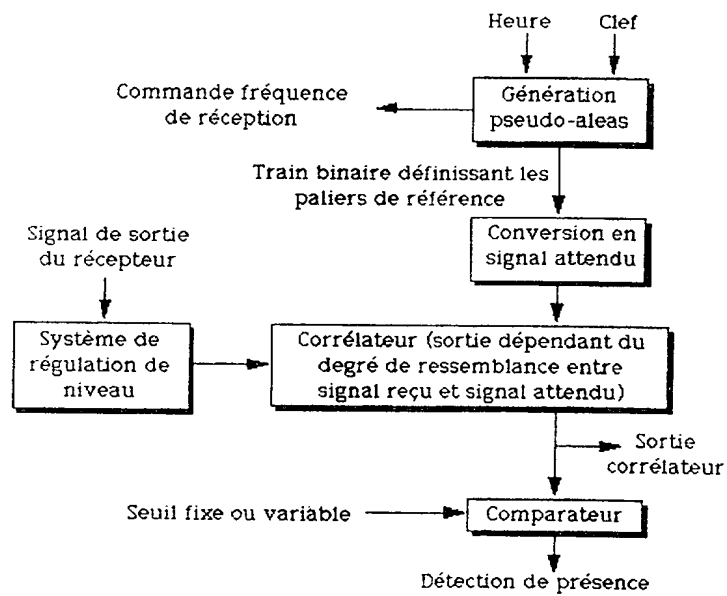


FIG.4

2/9

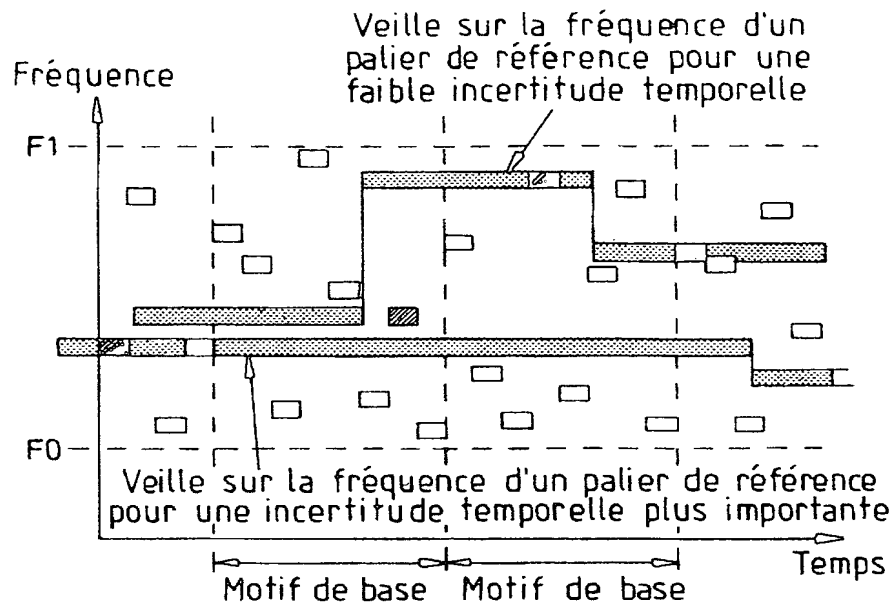


FIG. 3

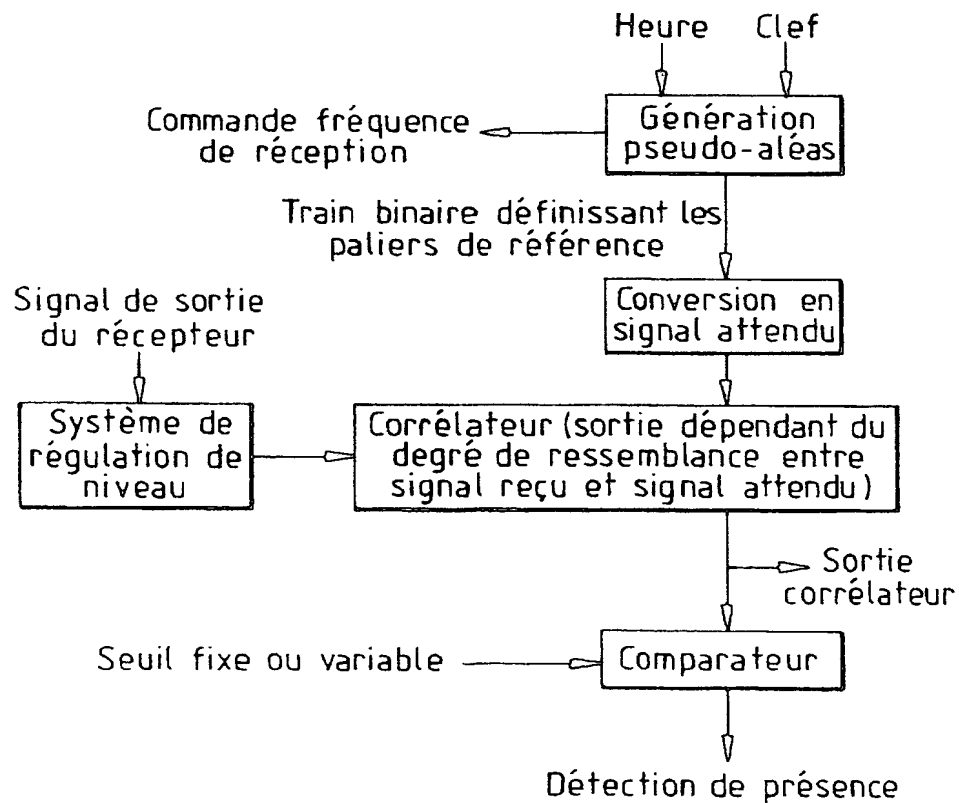


FIG. 4

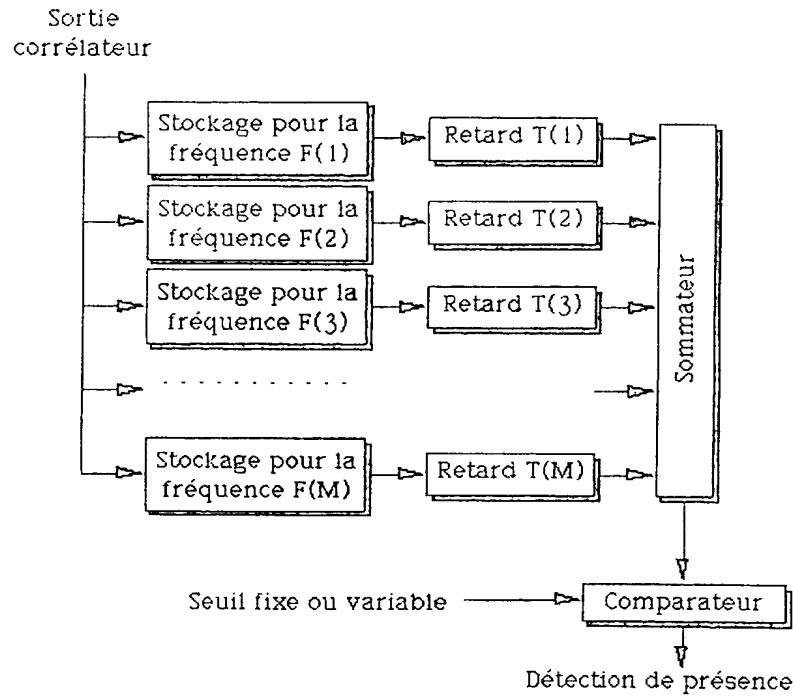


FIG.5

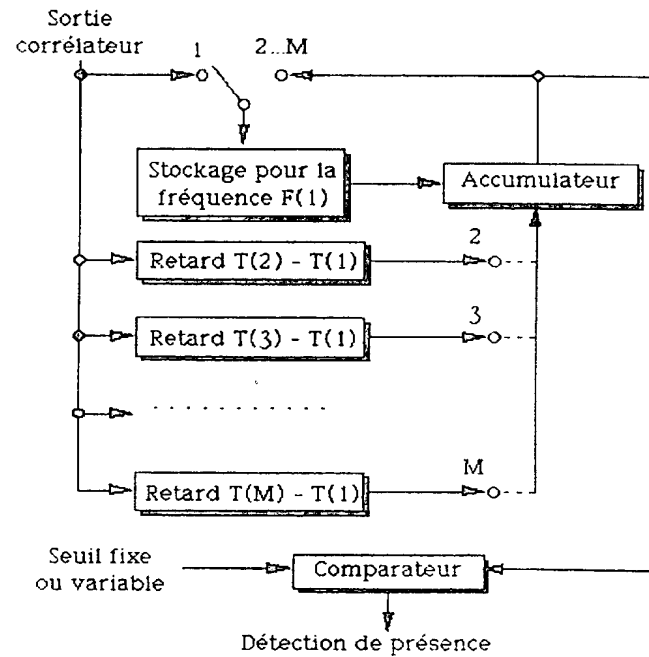
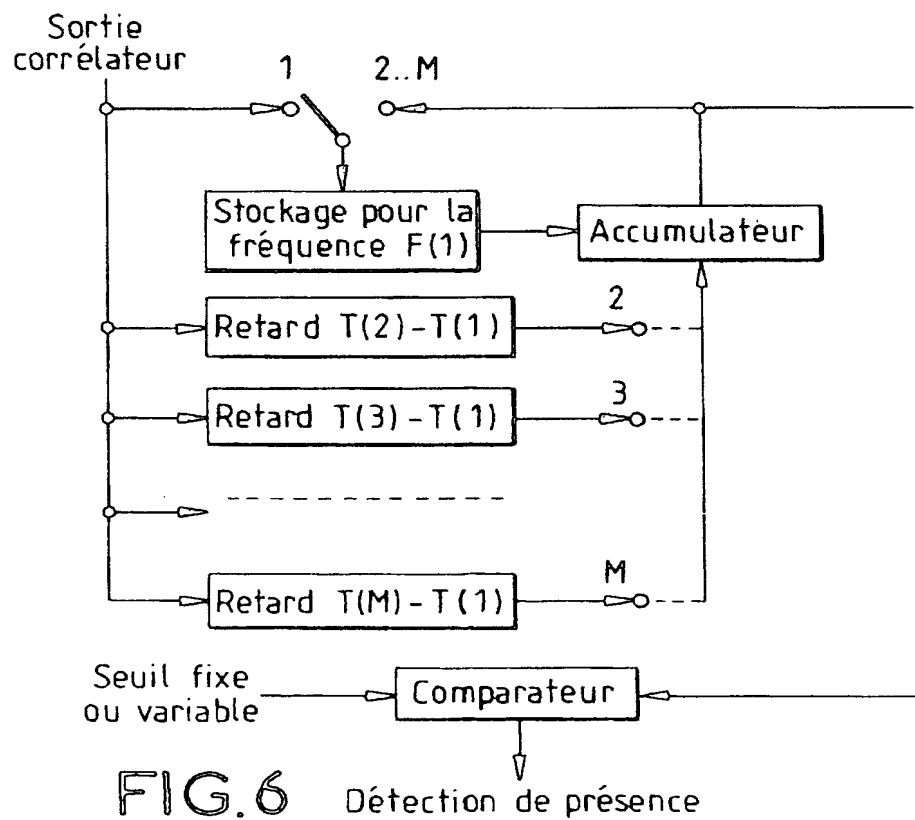
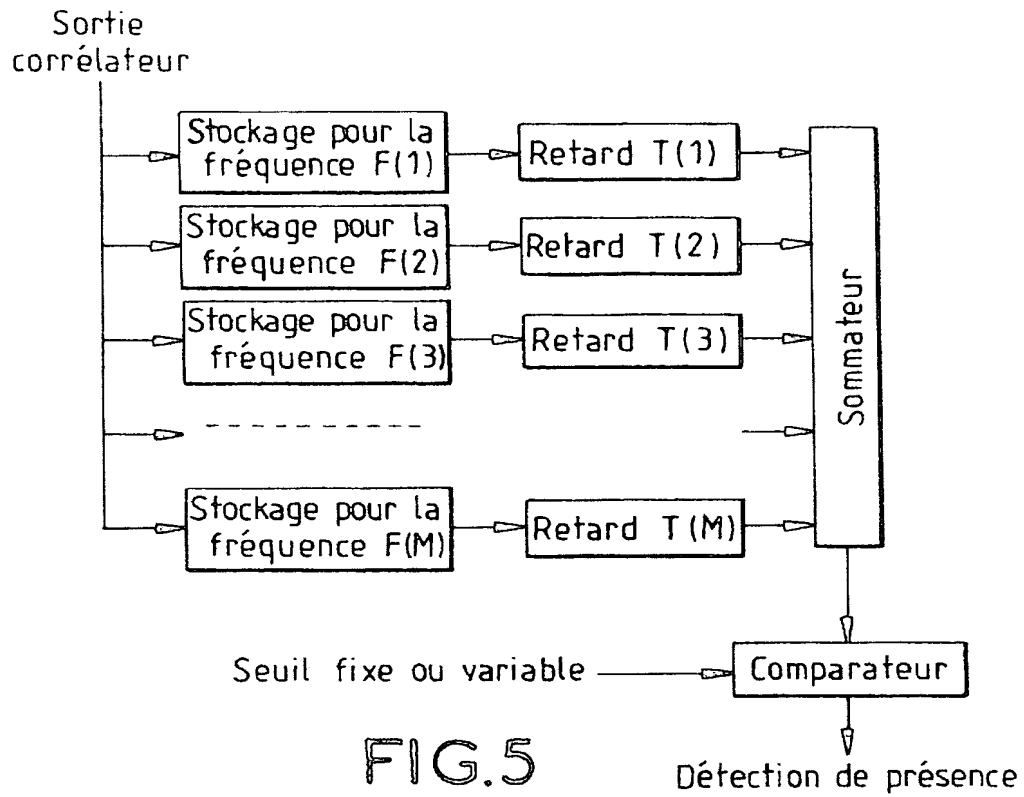


FIG.6

3/9



4/9

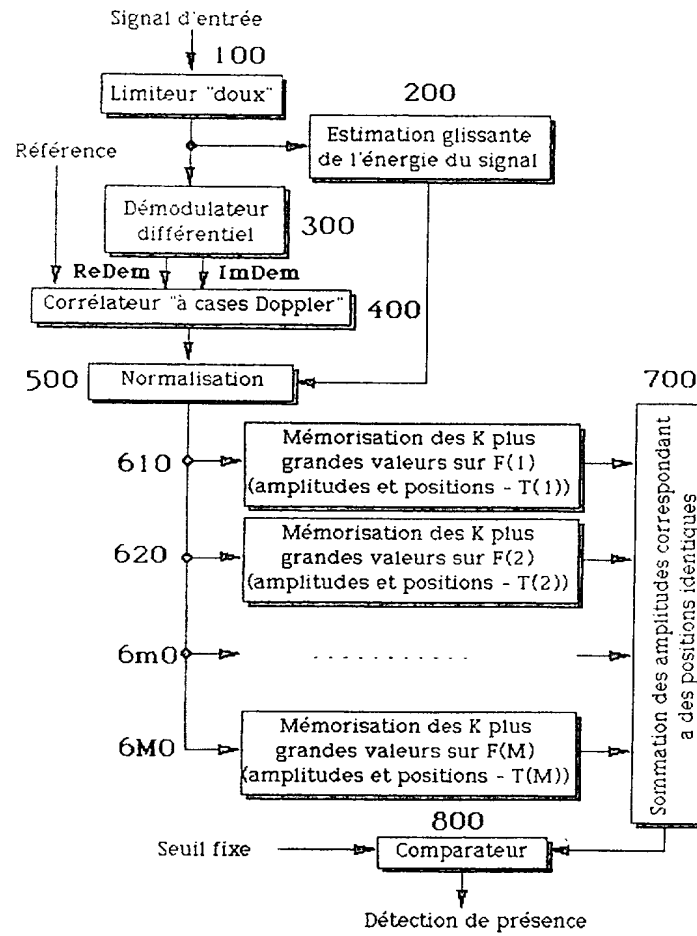


FIG.7

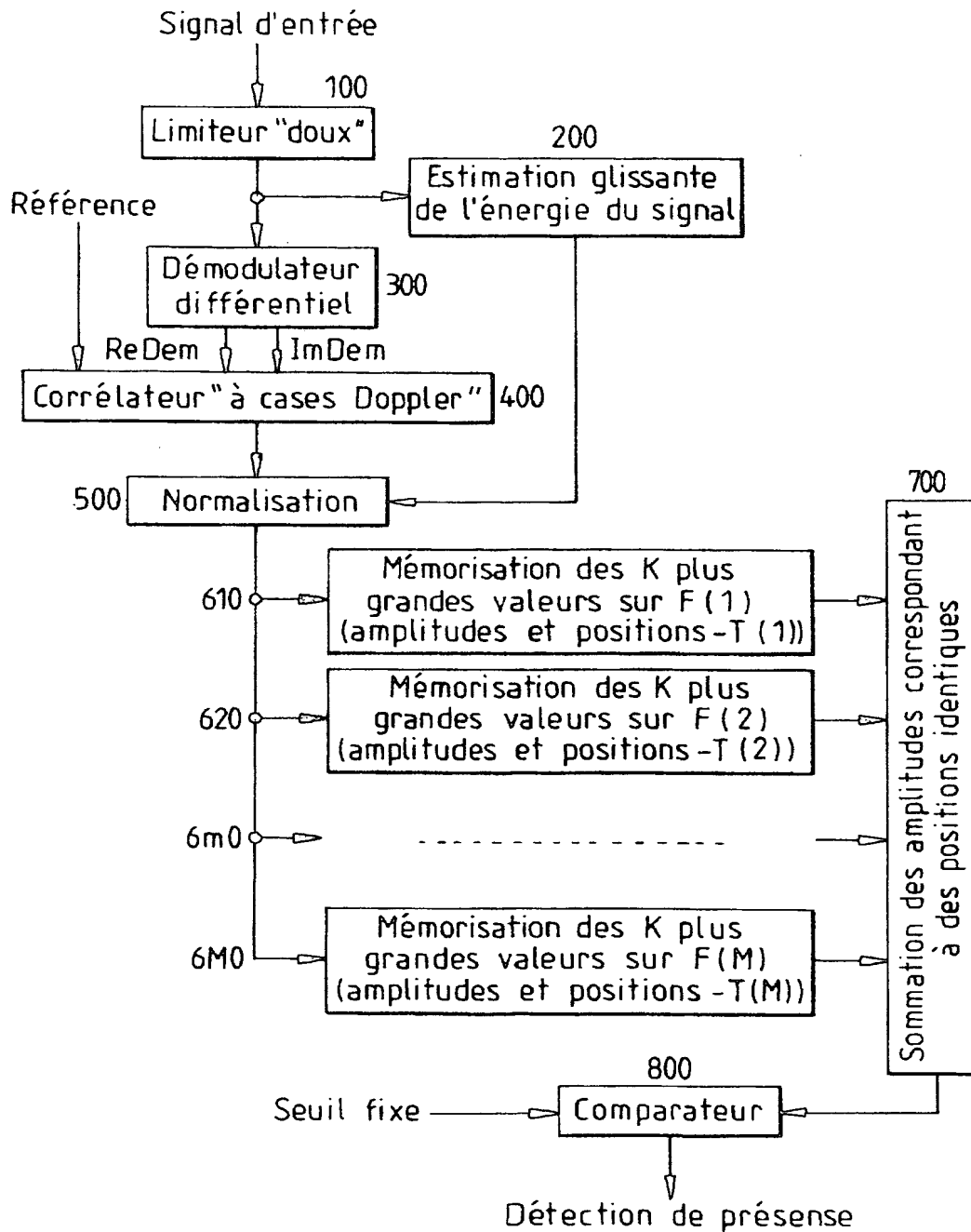


FIG.7

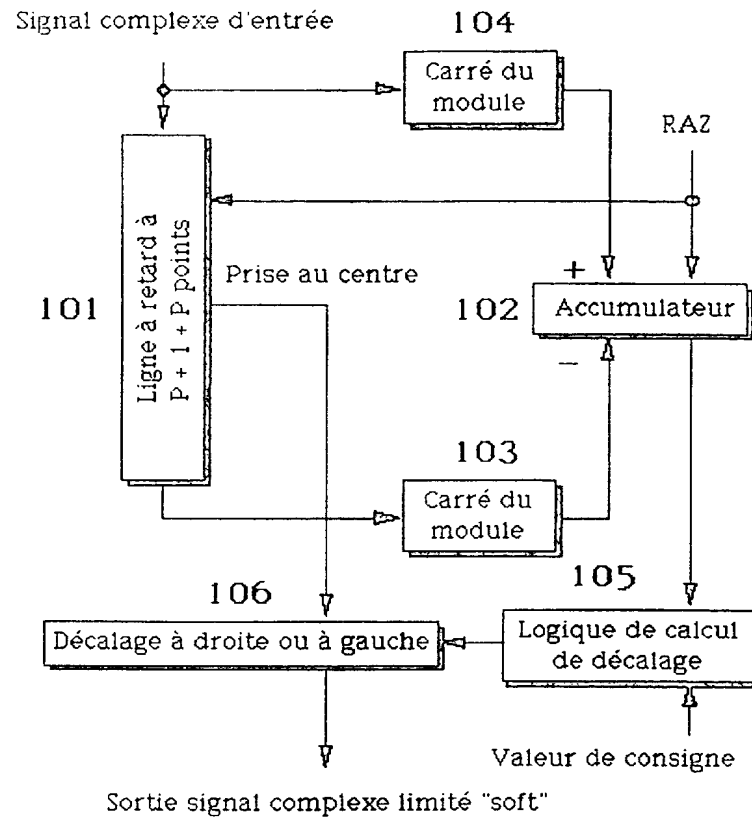


FIG.8

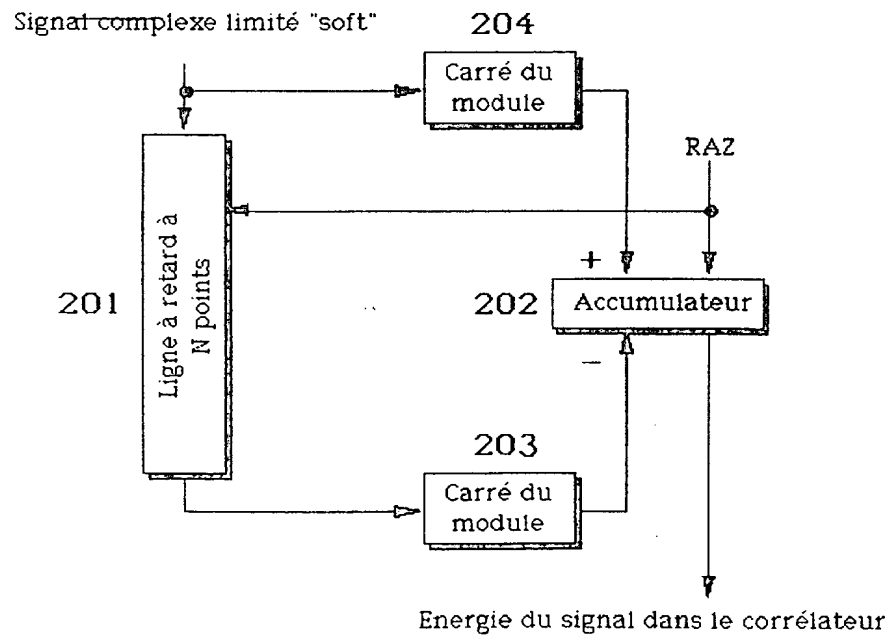


FIG.9

5/9

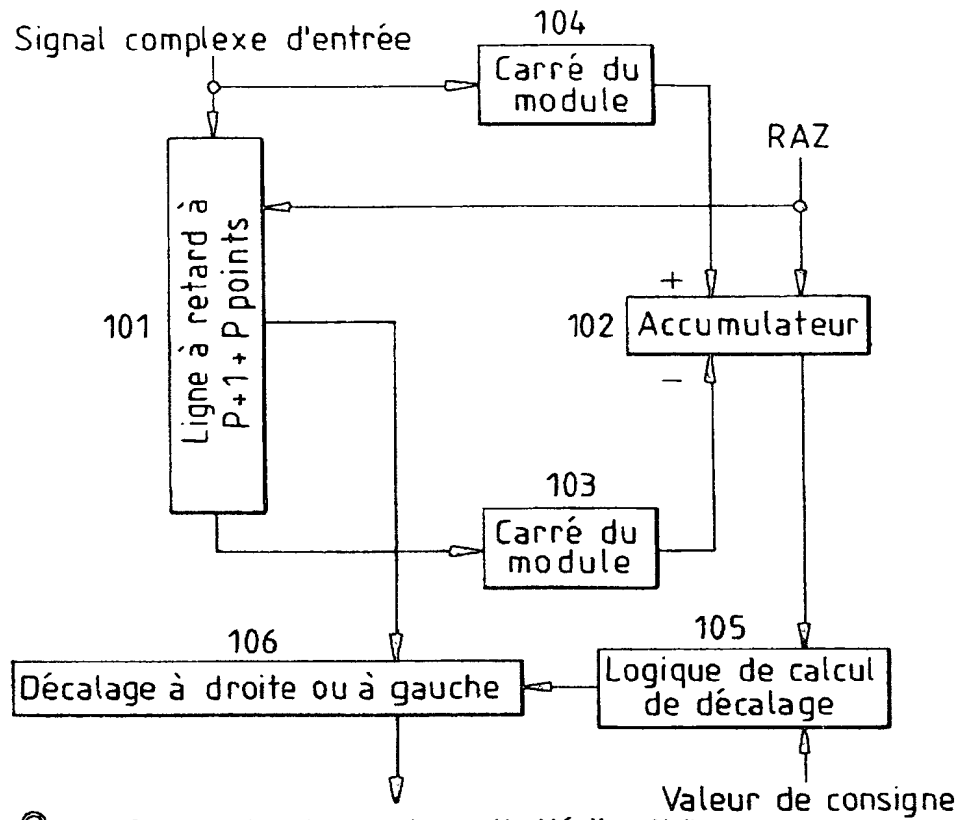


FIG.8

Sortie signal complexe limité "soft"

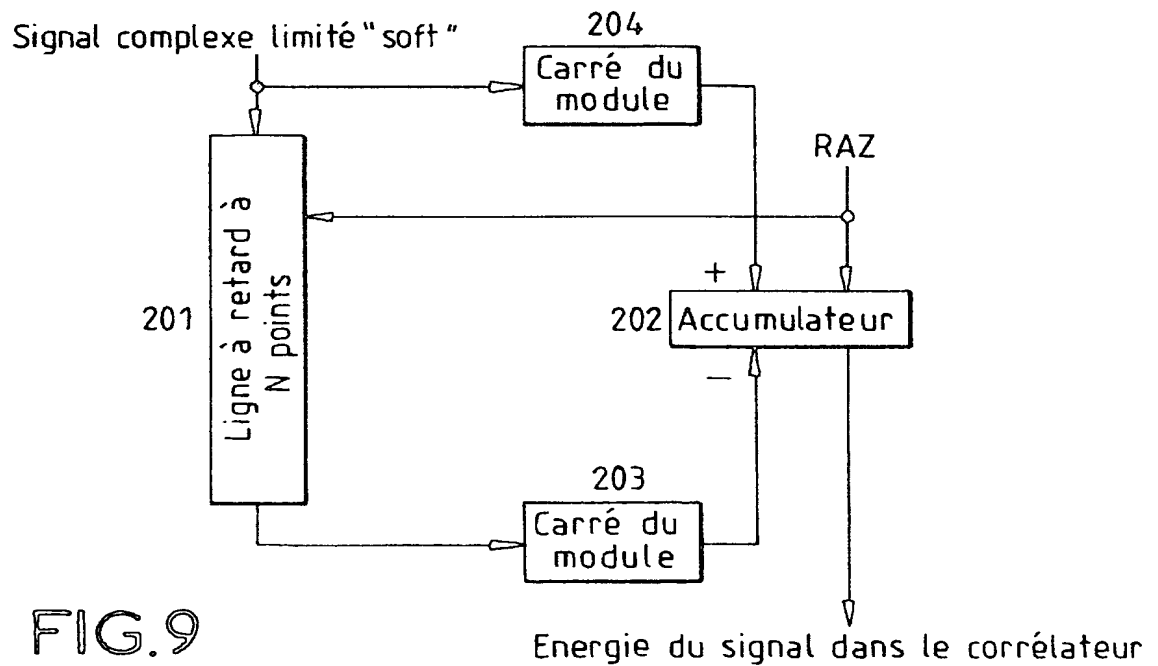


FIG.9

Energie du signal dans le corrélateur

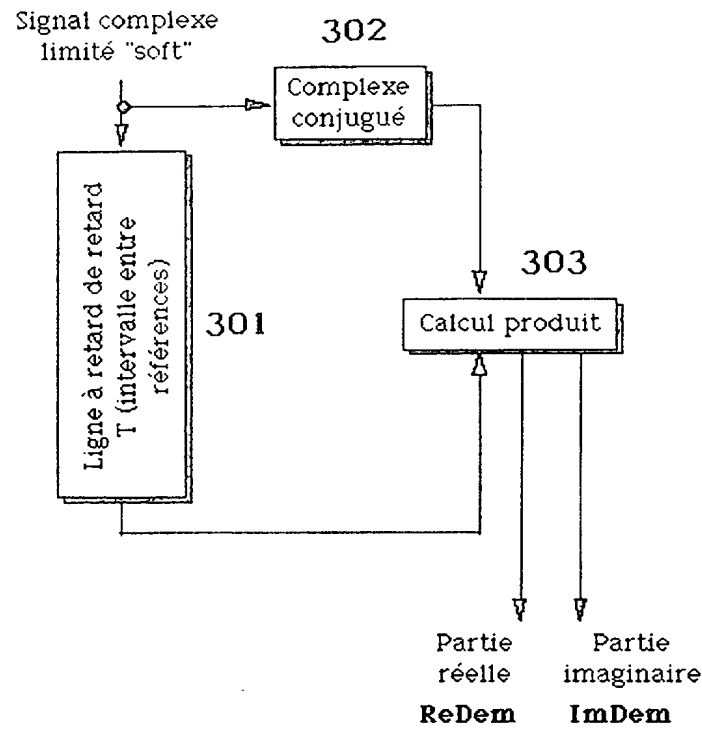


FIG. 10

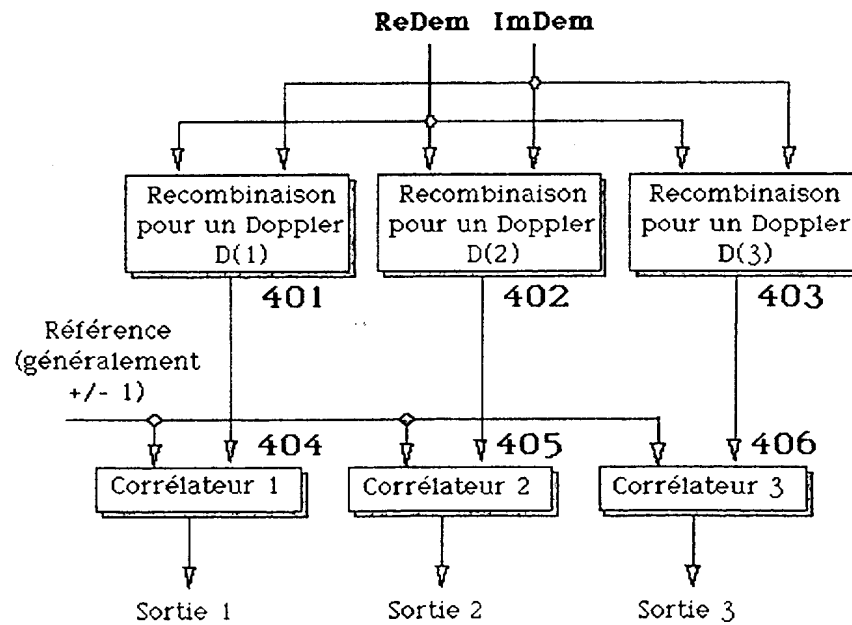


FIG. 11

6/9

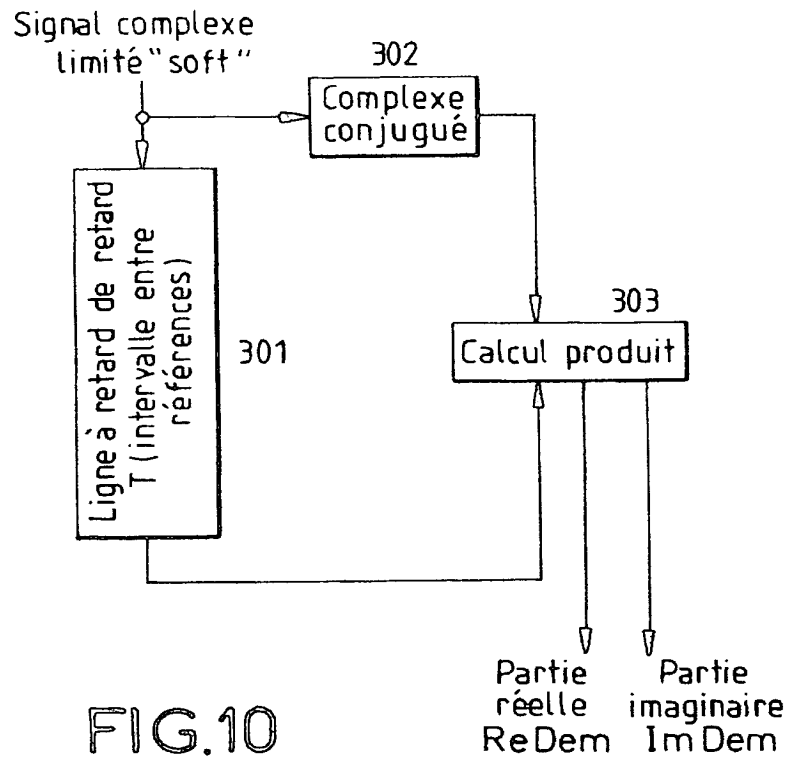


FIG.10

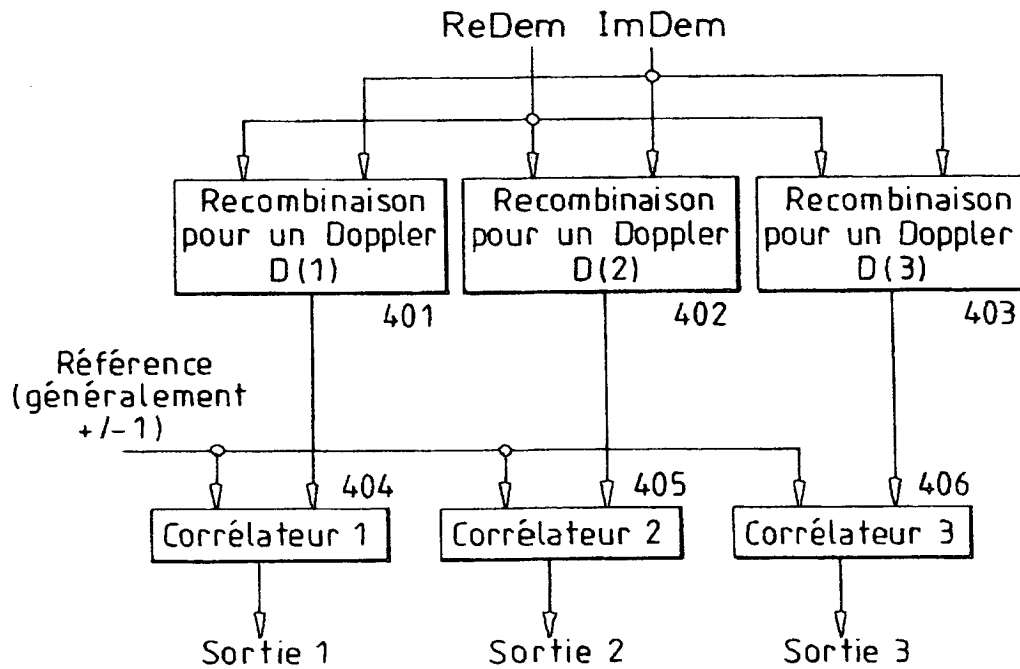


FIG.11

7/9

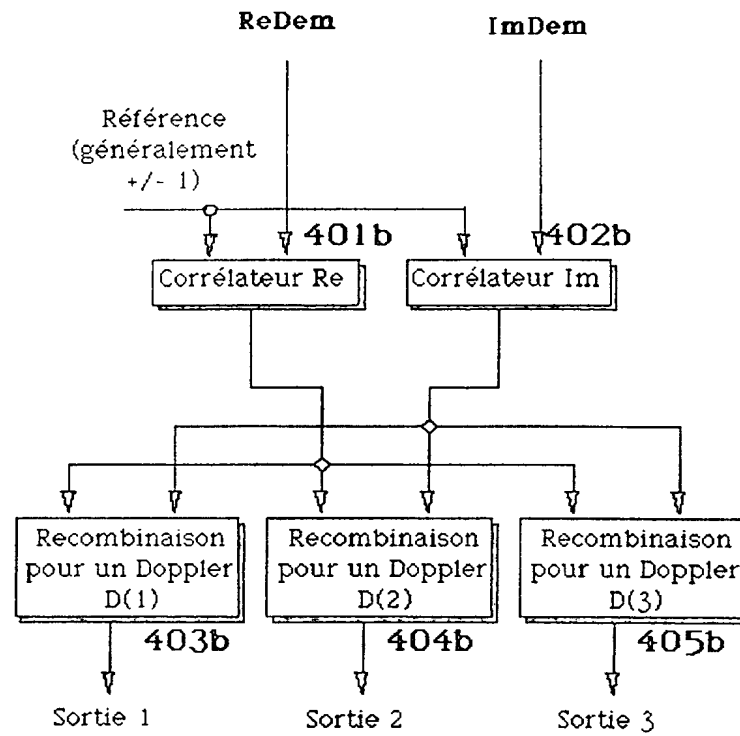


FIG. 12

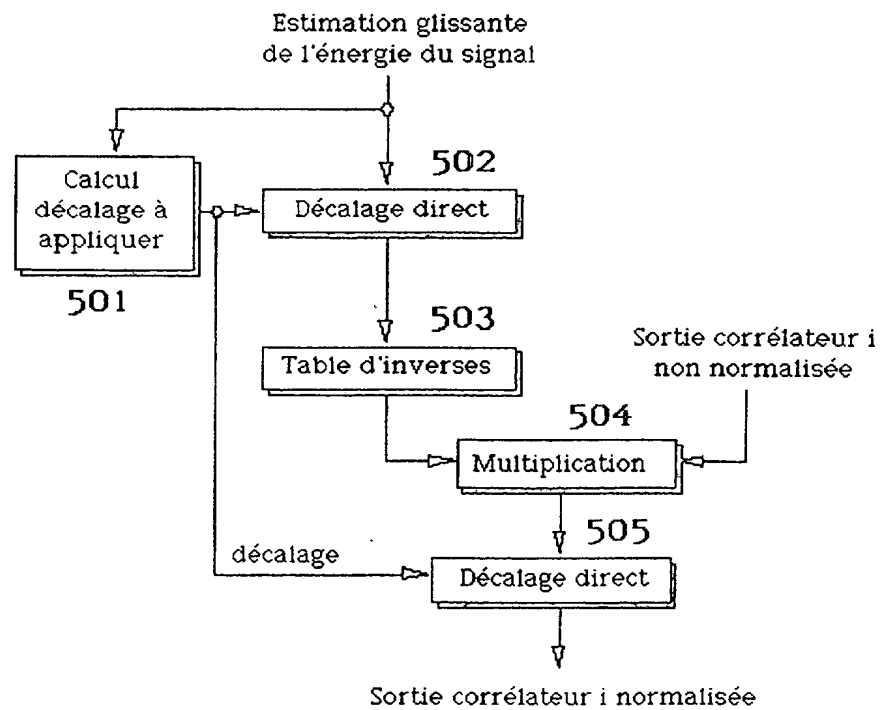
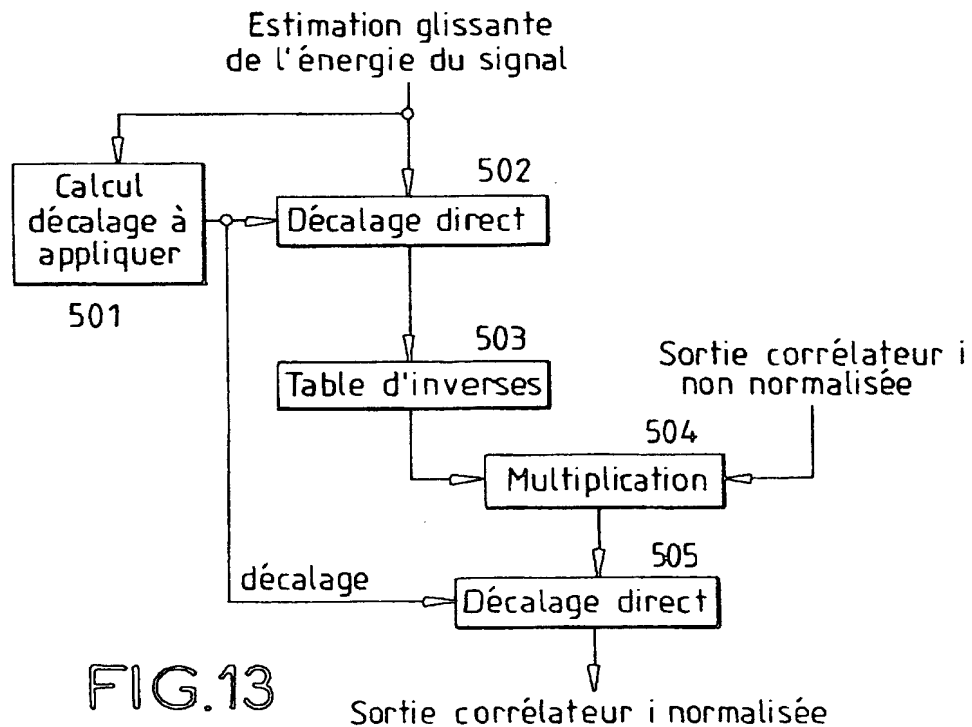
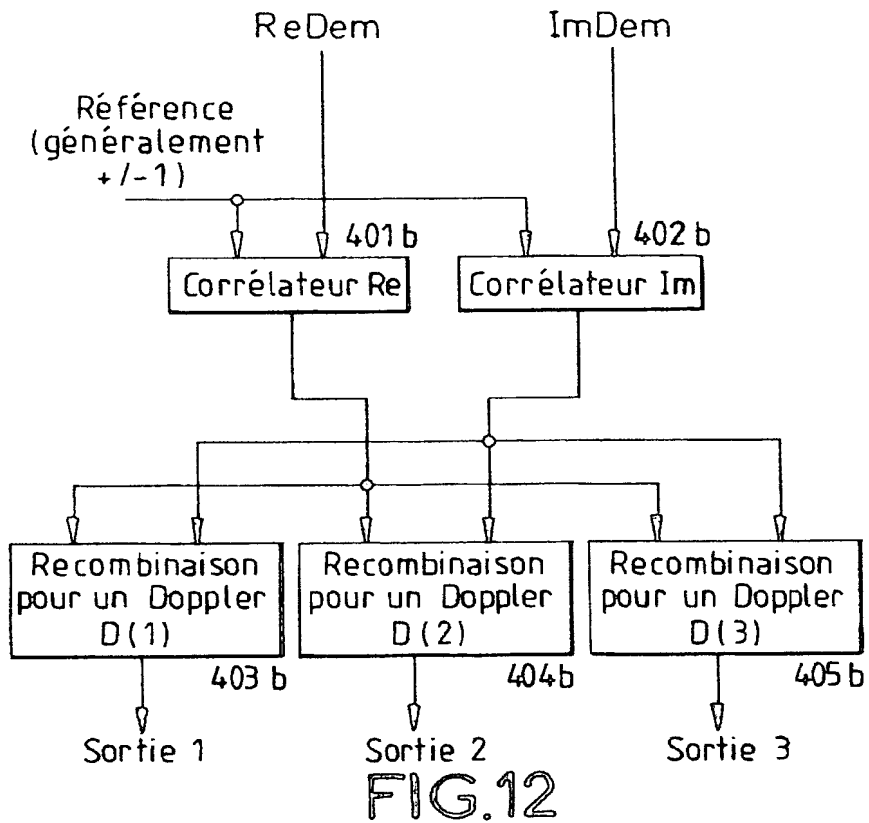


FIG. 13

7/9



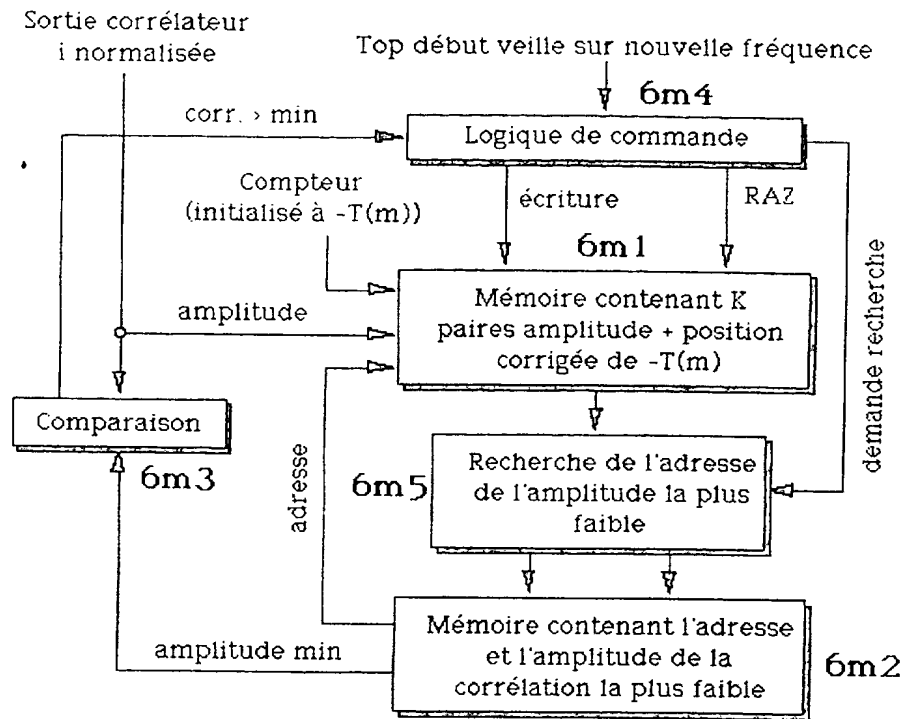


FIG. 14

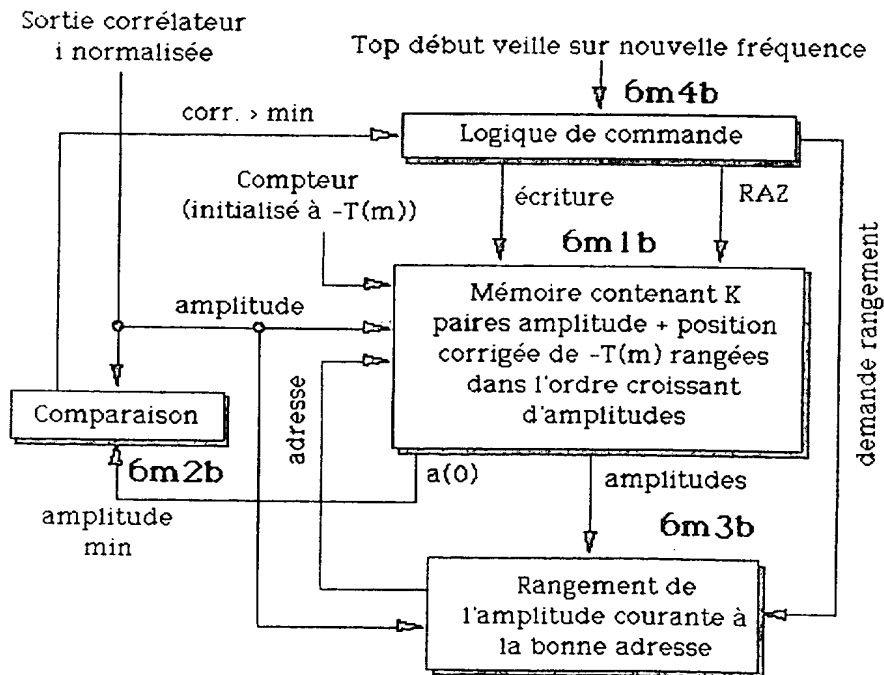


FIG. 15

8/9

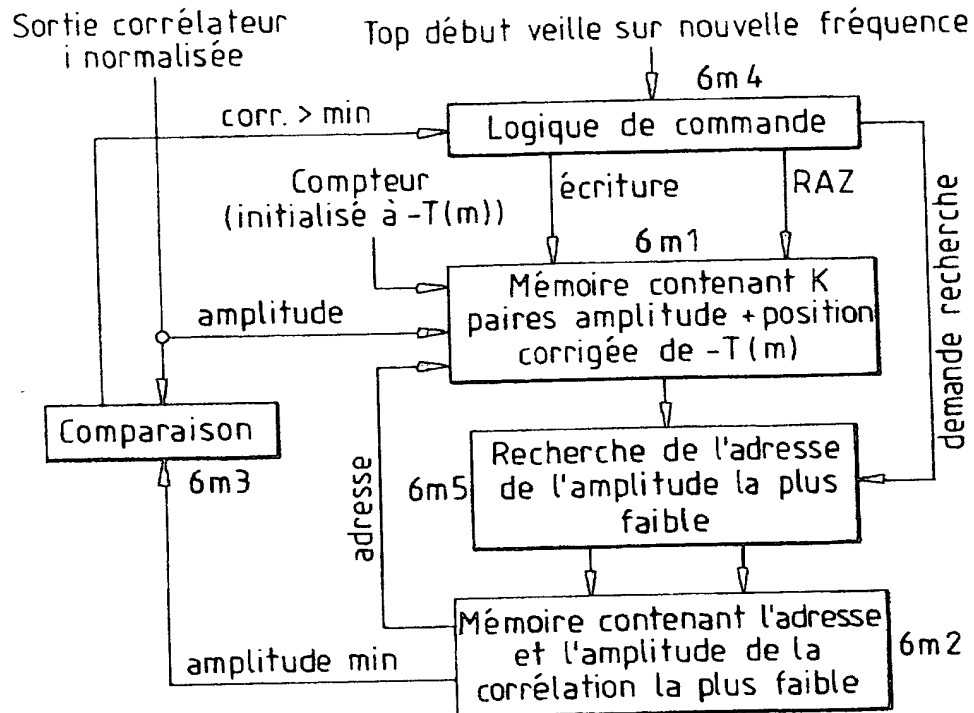


FIG.14

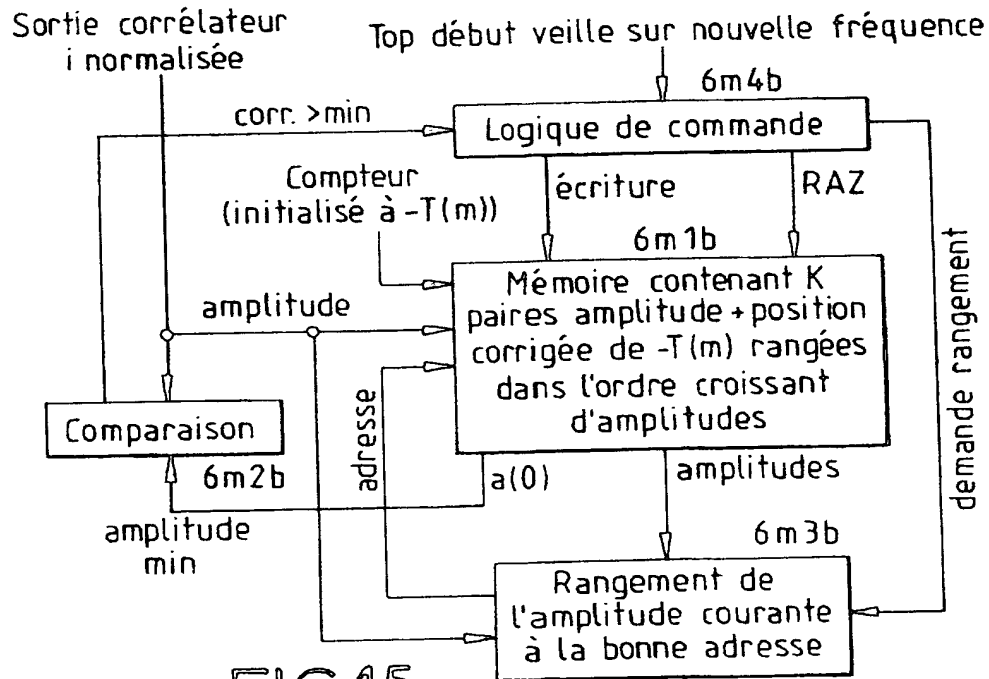


FIG.15

9/9

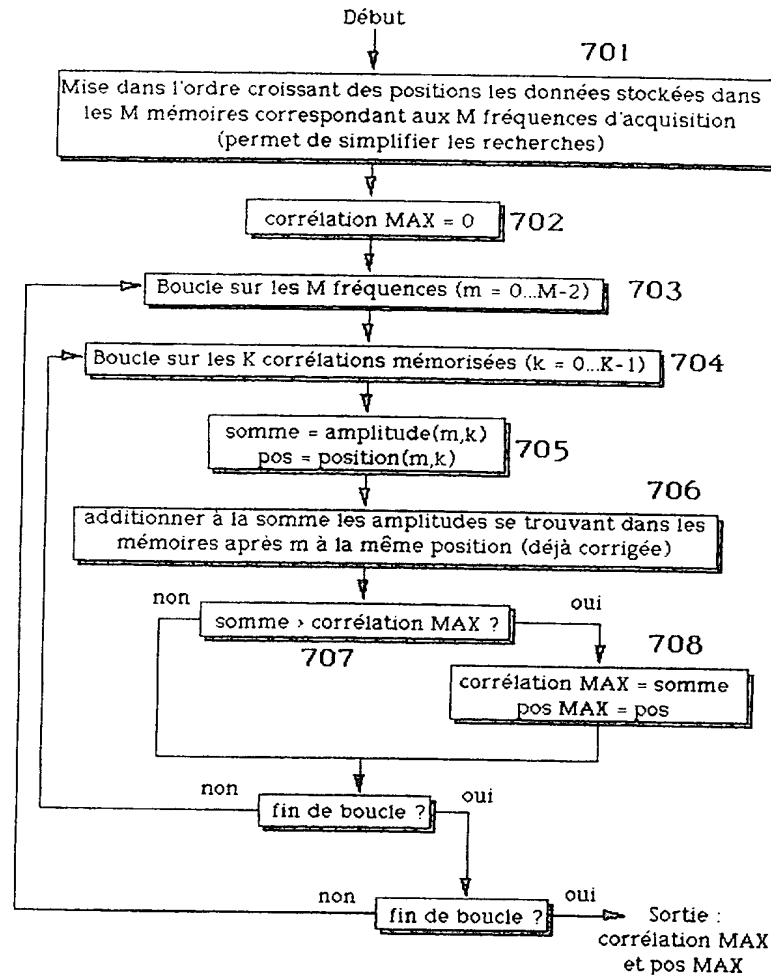


FIG. 16

9/9

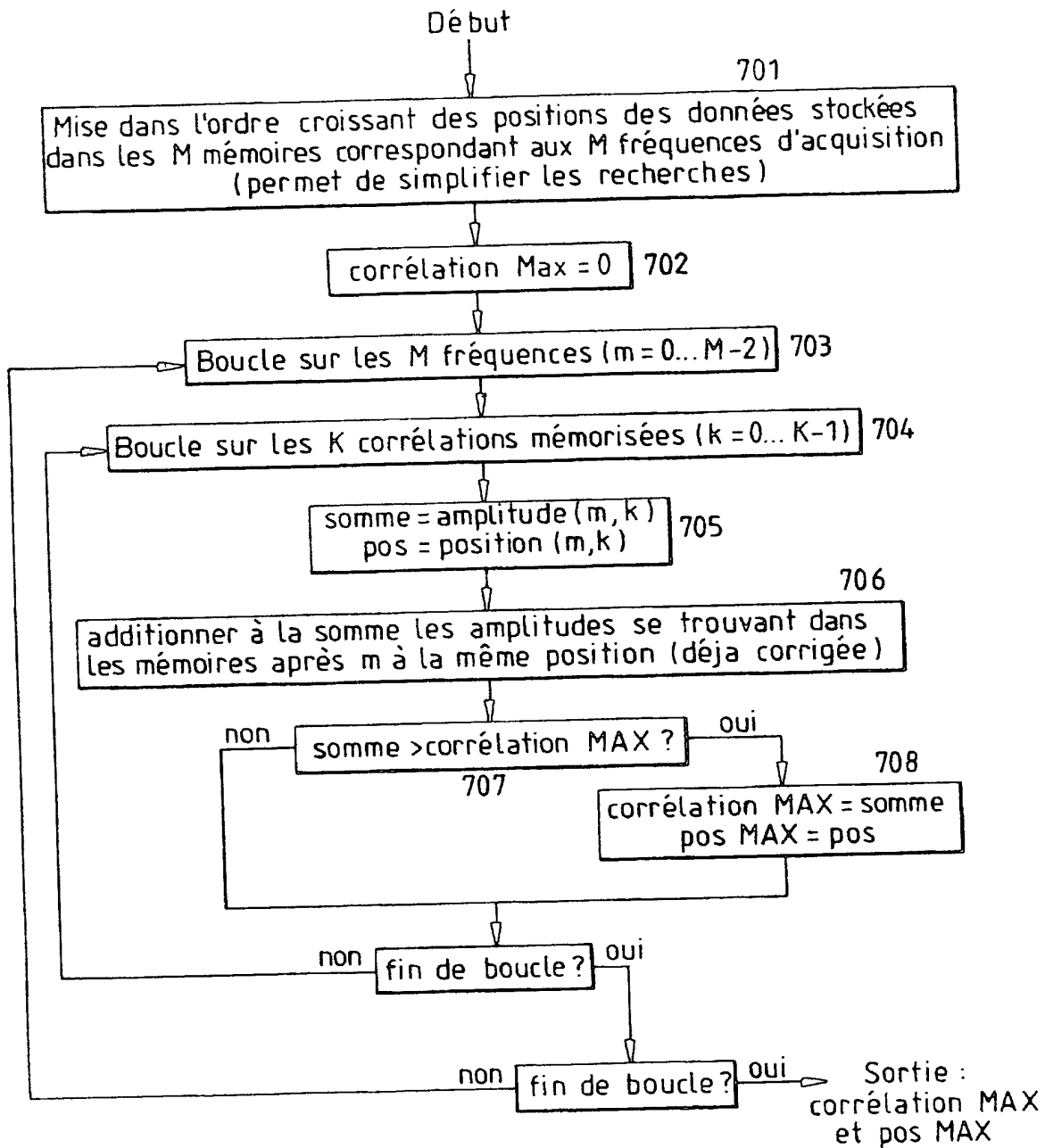


FIG.16



DÉPARTEMENT DES BREVETS

26 bis, rue de Saint Pétersbourg

75800 Paris Cedex 08

Téléphone : 01 53 04 53 04 Télécopie : 01 42 93 59 30

BREVET D'INVENTION**CERTIFICAT D'UTILITÉ**

Code de la propriété intellectuelle - Livre VI



N° 11235*02

DÉSIGNATION D'INVENTEUR(S) Page N° 1.. / 1..

(Si le demandeur n'est pas l'inventeur ou l'unique inventeur)

Cet imprimé est à remplir lisiblement à l'encre noire

DB 113 W / 260699

Vos références pour ce dossier (facultatif)		62911	
N° D'ENREGISTREMENT NATIONAL		02/14344	
TITRE DE L'INVENTION (200 caractères ou espaces maximum) SYSTEME ET PROCEDE DE DETECTION DE PRESENCE ET DE SYNCHRONISATION D'UN SIGNAL POUR UN SYSTEME A SAUTS DE FREQUENCE FONCTIONNANT EN ENVIRONNEMENT PERTURBE.			
LE(S) DEMANDEUR(S) : THALES			
DESIGNE(NT) EN TANT QU'INVENTEUR(S) : (Indiquez en haut à droite «Page N° 1/1» S'il y a plus de trois inventeurs, utilisez un formulaire identique et numérotez chaque page en indiquant le nombre total de pages).			
Nom		LAURENT	
Prénoms		Pierre André	
Adresse	Rue	THALES INTELLECTUAL PROPERTY 13, avenue du Président Salvador Allende	
	Code postal et ville	94117	ARCUEIL Cedex
Société d'appartenance (facultatif)			
Nom			
Prénoms			
Adresse	Rue		
	Code postal et ville		
Société d'appartenance (facultatif)			
Nom			
Prénoms			
Adresse	Rue		
	Code postal et ville		
Société d'appartenance (facultatif)			
Nom			
Prénoms			
Adresse	Rue		
	Code postal et ville		
Société d'appartenance (facultatif)			
DATE ET SIGNATURE(S) DU (DES) DEMANDEUR(S) OU DU MANDATAIRE (Nom et qualité du signataire)			
 Isabelle DUDOUIT			

La loi n°78-17 du 6 janvier 1978 relative à l'informatique, aux fichiers et aux libertés s'applique aux réponses faites à ce formulaire.
Elle garantit un droit d'accès et de rectification pour les données vous concernant auprès de l'INPI.

1 of 1
Inv: LAURENT

S/N: 10/712,303

Filed 11/14/03